# RUN AWAY MONITORING DEVICE, RUN AWAY SUPERVISORY METHOD, MICROCOMPUTER AND INFORMATION PROCESSING METHOD

Patent number:

JP10293703

**Publication date:** 

1998-11-04

Inventor:

MATSUDA TOMOYUKI

Applicant:

YAZAKI CORP

Classification:

- international:

G06F11/30; G06F1/24

- european:

Application number:

JP19970100403 19970417

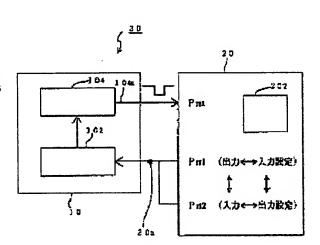
Priority number(s):

JP19970100403 19970417

Report a data error here

#### Abstract of JP10293703

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a run away monitoring function which detects a run away state of a microcomputer and a run away state of an I/O port and executes initialization. SOLUTION: This device has a processor 202 which executes control that outputs a state signal 20a from an output port Prt1 to a run away monitoring device 10, executes control that performs phase comparison of the signal 20a which is received by an input port Prt2 with a pulse pattern and stops the output state of the signal 20a from the port Prt1 and carries out initialization of the port Prt1 when an event signal 104a is received.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

(19) 日本国特許庁 (JP)

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

# 特開平10-293703

(43)公開日 平成10年(1998)11月4日

(51) Int.Cl. 6

識別記号

FΙ

G06F 11/30

1/24

3 1 0

G06F 11/30

310E

1/00

350A

審査請求 未請求 請求項の数36 OL (全 25 頁)

(21)出願番号

(22)出願日

特願平9-100403

平成9年(1997)4月17日

(71)出願人 000006895

矢崎総業株式会社

東京都港区三田1丁目4番28号

(72)発明者 松田 知幸

静岡県榛原郡榛原町布引原206-1 矢崎

部品株式会社内

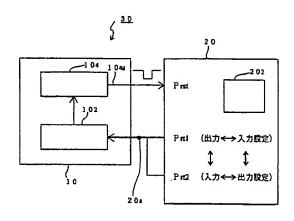
(74)代理人 弁理士 蘆野 秀雄 (外1名)

# (54) 【発明の名称】 暴走監視装置並びに暴走監視方法、及びマイクロコンピュータ並びに情報処理方法

## (57)【要約】

【課題】 マイクロコンピュータ20の暴走状態、1/ 〇ポート暴走状態を検出してイニシャライズを実行する 暴走監視機能を実現すること。

【解決手段】 状態信号20aを出力ポートPrt1から 暴走監視装置10に出力する制御を実行し、入力ポート Prt2, …, Prtnで受信した状態信号20aとパルスパターンを位相比較して出力ポートPrt1からの状態信号 20aの出力状態を停止する制御を実行し、イベント信号104aを受信した際に出力ポートPrt1のイニシャライズを実行するプロセッサ202を有する。



10… 最走監視器信(ウォッチ・ドッグ・タイマ 102… タイミング検出手段 104… イベント制定手段 104… イベント間号(リセット信号) 20…マイクロコンピュータ 20… マルクロコンピュータ 202… プロセッサ Prd… 第1ポート Prd… 第2ポート Prd… 第2ポート

#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 装置上の未使用状態にある出力ポートか ら所定の信号パターンに基づいて出力された状態信号を 受信し、当該受信した状態信号と前記信号パターンを位 相比較し当該位相比較の結果に応じた位相信号を生成す るタイミング検出手段と、

前記位相信号に基づいて前記状態信号が前記信号パター ンと位相が一致しないと判定した際に、前記出力ポート の制御状況に異常が発生した可能性がある旨を知らせる イベント信号を生成するイベント判定手段を有する、 ことを特徴とする暴走監視装置。

【請求項2】 前記信号パターンは所定のパルスパター ンであって、

前記出力ポートが前記パルスパターンに基づいて前記状 態信号を作成し、

前記タイミング検出手段が前記状態信号と前記パルスパ ターンを位相比較して前記位相信号を生成し、

前記イベント判定手段が、前記位相信号に基づいて前記 状態信号が前記パルスパターンと位相が一致しないと判 定した際に前記イベント信号を生成するを有するように 20 ーンであって、 構成されている、

ことを特徴とする請求項1に記載の暴走監視装置。

【請求項3】 前記信号バターンは一の周波数を有する パルスパターンであって、

前記出力ポートから前記パルスパターンに基づいて前記 状態信号を出力し、

前記タイミング検出手段が前記状態信号と前記パルスパ ターンのタイミングを比較して前記位相信号を生成し、 前記イベント判定手段が、前記位相信号に基づいて前記 状態信号と前記パルスパターンのタイミングが一致しな 30 いと判定した際に前記イベント信号を生成するように構 成されている、

ことを特徴とする請求項1に記載の暴走監視装置。

【請求項4】 前記イベント判定手段が、前記状態信号 が所定時間以上受信されないと判定した際に前記イベン ト信号を生成するように構成されている。

ことを特徴とする請求項1に記載の暴走監視装置。

【請求項5】 前記イベント信号は、装置全体のイニシ ャライズを指示するためのリセット信号である、

ことを特徴とする請求項3又は4に記載の暴走監視装 置。

【請求項6】 前記イベント信号は、前記出力ポートの イニシャライズを指示するためのリセット信号である、 ことを特徴とする請求項3又は4に記載の暴走監視装

【請求項7】 前記出力ポートの制御状況は、当該出力 ポートに対する入出力属性の記述状況を含む、

ことを特徴とする請求項5又は6に記載の暴走監視装 置。

【請求項8】 前記イベント信号は、前記出力ポートに 50 【請求項14】

対する入出力属性が記述されているポート制御用レジス タを当該イベント信号に応じてイニシャライズして当該 入出力属性の再設定を当該ポート制御用レジスタに対し て指示するためのリセット信号である。

ことを特徴とする請求項7に記載の暴走監視装置。

【請求項9】 装置上の未使用状態にある出力ポートが 所定の信号パターンに基づいて作成した状態信号を受信 する工程と、前工程で受信した状態信号と前記信号バタ ーンを位相比較する工程と、前工程の位相比較の結果に 10 応じた位相信号を生成する工程を含むタイミング検出処 理工程と、

前記位相信号に基づいて前記状態信号と前記信号パター ンの位相の一致判定を行う工程と、前記状態信号が前記 信号パターンと位相が一致しないと判定した際に前記出 力ポートの制御状況に異常が発生した可能性がある旨を 知らせるイベント信号を生成する工程を含むイベント判 定処理工程を有する、

ことを特徴とする暴走監視方法。

【請求項10】 前記信号パターンは所定のパルスパタ

前記タイミング検出処理工程は、前記出力ボートが前記 パルスパターンに基づいて作成した前記状態信号と前記 パルスパターンを位相比較して前記位相信号を生成する 工程を含み、

前記イベント判定処理工程は、前記位相信号に基づいて 前記状態信号が前記パルスパターンと位相が一致しない と判定した際に前記イベント信号を生成する工程を含

ことを特徴とする請求項9に記載の暴走監視方法。

【請求項11】 前記イベント判定処理工程は、前記状 態信号が所定時間以上受信されないと判定した際に前記 イベント信号を生成する工程を含む、

ととを特徴とする請求項9に記載の暴走監視方法。

【請求項12】 前記信号パターンは一の周波数を有す るパルスパターンであって、

前記タイミング検出処理工程が前記出力ポートが前記パ ルスパターンに基づいて作成した前記状態信号と前記パ ルスパターンのタイミングを比較して前記位相信号を生 成する工程を含み、

40 前記イベント判定処理工程は、前記位相信号に基づいて 前記状態信号と前記パルスパターンのタイミングが一致 しないと判定した際に前記イベント信号を生成する工程

ことを特徴とする請求項9に記載の暴走監視方法。

【請求項 13】 前記イベント判定処理工程は、前記イ ベント信号を用いて装置全体のイニシャライズを指示す るリセット命令工程を含む、

ことを特徴とする請求項10又は11に記載の暴走監視 方井。

前記イベント判定処理工程は、前記イ

ベント信号を用いて前記出力ポートのイニシャライズを 指示するリセット命令工程を含む、

ことを特徴とする請求項10又は11に記載の暴走監視 方法。

【請求項15】 前記イベント判定処理工程における前 記制御状況は、当該出力ポートに対する入出力属性の記 述状況を含む、

ことを特徴とする請求項12又は13に記載の暴走監視 方法。

【請求項16】 前記リセット命令工程は、前記出力ポ 10 ートに対する入出力属性が記述されているポート制御用 レジスタをイニシャライズして当該入出力属性の再設定 を当該ボート制御用レジスタに対して指示するための工 程を含む、

ことを特徴とする請求項14に記載の暴走監視方法。 【請求項17】 前記暴走監視装置を用いたマイクロコ

装置上に未使用状態にある複数のポートを有し、

ンピュータであって、

前記未使用状態にある複数のポートの中から任意の一の ポートを前記出力ポートに指定し且つ他のポートを入力 20 ことを特徴とする請求項19又は20に記載のマイクロ ポートに設定すると共に、前記信号パターンに基づいて 作成した前記状態信号を当該出力ポートから前記タイミ ング検出手段に出力する制御を実行するプロセッサを有

ことを特徴とする請求項1乃至4のいずれか一項に記載 の暴走監視装置を用いたマイクロコンピュータ。

【請求項18】 前記プロセッサは、前記出力ポートか ら出力された前記状態信号を任意の前記入力ポートで受 信すると共に、当該入力ポートで受信した状態信号と前 記信号バターンを位相比較し当該位相比較の結果に応じ 30 て当該出力ポートからの前記状態信号の出力状態を変更 する制御を実行するように構成され、

前記タイミング検出手段は、前記出力ポートから出力さ れる前記状態信号を受信し、当該受信した状態信号と前 記信号パターンを位相比較し当該位相比較の結果に応じ た位相信号を生成するように構成されている。

ことを特徴とする請求項17に記載のマイクロコンピュ ータ。

【請求項19】 前記プロセッサは、前記出力ポートか ら出力された前記状態信号を任意の前記入力ポートで受 40 信すると共に、当該入力ポートで受信した状態信号と前 記信号パターンを位相比較し当該位相比較の結果に応じ て当該出力ポートからの前記状態信号の出力状態を停止 する制御を実行するように構成され、

前記タイミング検出手段は、前記プロセッサの制御に応 じて前記出力ポートから出力される前記状態信号を受信 し、当該受信した状態信号と前記信号パターンを位相比 較し当該位相比較の結果に応じた位相信号を生成するよ うに構成され、

前記イベント判定手段は、前記プロセッサの停止制御に 50 ターンに基づいて作成した前記状態信号を当該出力ボー

応じて前記状態信号が所定時間以上受信されないと判定 した際に前記イベント信号を生成するように構成されて

ことを特徴とする請求項18に記載のマイクロコンピュ ータ。

【請求項20】 前記信号パターンは前記所定のパルス パターン又は前記一の周波数を有するパルスパターンで あって、

前記プロセッサは、前記入力ポートで受信した状態信号 と前記パルスパターンを位相比較して前記当該位相比較 の結果に応じて当該出力ポートからの前記状態信号の出 力状態を停止するように構成されている、

ことを特徴とする請求項19に記載のマイクロコンピュ

【請求項21】 前記イベント判定手段は、前記プロセ ッサの停止制御に応じて前記状態信号が所定時間以上受 信されないと判定した際に、当該停止制御の検出から所 定時間遅延して前記イベント信号を生成するように構成 されている、

コンピュータ。

【請求項22】 前記プロセッサは、前記イベント信号 を受信した際に、装置全体のイニシャライズを実行する ように構成されている、

ことを特徴とする請求項19乃至21のいずれか一項に 記載のマイクロコンピュータ。

【請求項23】 前記プロセッサは、前記イベント信号 を受信した際に、前記出力ポートのイニシャライズを実 行するように構成されている。

ことを特徴とする請求項19乃至21のいずれか一項に 記載のマイクロコンピュータ。

【請求項24】 前記プロセッサは、前記イベント信号 を受信した際に、前記出力ポートに対する入出力属性の 記述状況のイニシャライズを実行するように構成されて

ことを特徴とする請求項22又は23に記載のマイクロ コンピュータ。

【請求項25】 前記プロセッサは、前記イベント信号 を受信した際に、前記出力ポートに対する前記ポート制 御用レジスタを当該イベント信号に応じてイニシャライ ズして当該入出力属性の再設定を当該ボート制御用レジ スタに対して実行するように構成されている。

ことを特徴とする請求項24に記載のマイクロコンピュ ータ。

【請求項26】 前記暴走監視方法を用いた情報処理方 法であって、

前記未使用状態にある複数のポートの中から任意の一の ポートを前記出力ポートに指定し且つ他のボートを入力 ポートに設定する工程と、前工程に続いて、前記信号バ

トから前記タイミング検出処理工程に出力する制御を実 行する工程を含み、メインルーチンの実行中の所定のタ イミング毎に実行される情報処理工程を有する、

ことを特徴とする請求項9乃至12のいずれか一項に記 載の暴走監視方法を用いた情報処理方法。

【請求項27】 前記情報処理工程は、前記出力ポート から出力された前記状態信号を任意の前記入力ポートで 受信する工程と、前工程に続いて、当該入力ポートで受 信した状態信号と前記信号パターンを位相比較し当該位 相比較の結果に応じて当該出力ポートからの前記状態信 10 号の出力状態を変更する制御を実行する工程を含み、

前記タイミング検出処理工程は、情報処理工程の実行中 の所定のタイミング毎に、前記出力ポートから出力され る前記状態信号を受信し、当該受信した状態信号と前記 信号バターンを位相比較し当該位相比較の結果に応じた 位相信号を生成する工程を含む、

ことを特徴とする請求項26に記載の情報処理方法。

【請求項28】 前記情報処理工程は、前記出力ポート から出力された前記状態信号を任意の前記入力ポートで 受信する工程と、前工程に続いて、当該入力ポートで受 20 信した状態信号と前記信号パターンを位相比較し当該位 相比較の結果に応じて当該出力ポートからの前記状態信 号の出力状態を停止する制御を実行する工程を含み、

前記タイミング検出処理工程は、情報処理工程の実行中 の所定のタイミング毎に、前記情報処理工程の制御に応 じて前記出力ポートから出力される前記状態信号を受信 し、当該受信した状態信号と前記信号パターンを位相比 較し当該位相比較の結果に応じた位相信号を生成する工 程を含み、

前記イベント判定処理工程は、前記情報処理工程の停止 30 制御に応じて前記状態信号が所定時間以上受信されない と判定した際に前記イベント信号を生成する工程を含

ことを特徴とする請求項27に記載の情報処理方法。 【請求項29】 前記信号バターンは前記所定のバルス パターン又は前記一の周波数を有するパルスパターンで あって、

前記情報処理工程は、前記入力ポートで受信した状態信 号と前記パルスパターンを位相比較して前記当該位相比 較の結果に応じて当該出力ボートからの前記状態信号の 40 出力状態を停止する工程を含む、

ことを特徴とする請求項28に記載の情報処理方法。

【請求項30】 前記イベント判定処理工程は、前記情 報処理工程の停止制御に応じて前記状態信号が所定時間 以上受信されないと判定した際に、当該停止制御の検出 から所定時間遅延して前記イベント信号を生成する工程

ことを特徴とする請求項28又は29に記載の情報処理 方法。

【請求項31】

号を受信した際に、装置全体のイニシャライズを実行す る工程を含む、

ことを特徴とする請求項28乃至30のいずれか一項に 記載の情報処理方法。

【請求項32】 前記情報処理工程は、前記イベント信 号を受信した際に、前記出力ポートのイニシャライズを 実行する工程を含む、

ことを特徴とする請求項28乃至30のいずれか一項に 記載の情報処理方法。

【請求項33】 前記情報処理工程は、前記イベント信 号を受信した際に、前記出力ポートに対する入出力属性 の記述状況のイニシャライズを実行する工程を含む。 ことを特徴とする請求項31又は32に記載の情報処理 方法。

【請求項34】 前記情報処理工程は、前記イベント信 号を受信した際に、前記出力ポートに対する前記ポート 制御用レジスタを当該イベント信号に応じてイニシャラ イズして当該入出力属性の再設定を当該ボート制御用レ ジスタに対して実行する工程を含む、

ことを特徴とする請求項33に記載の情報処理方法。 【請求項35】 前記情報処理工程は、メインルーチン の実行中に所定のタイミングで実行される、

ことを特徴とする請求項33に記載の情報処理方法。

【請求項36】 メインルーチンの実行中の所定のタイ ミング毎に、前記未使用状態にある複数のポートの中か ら、前回の情報処理工程の実行時に前記出力ポートに指 定した用いたポートを含む任意の一のポートを新たな前 記出力ポートとして指定して、前記情報処理工程が実行 される、

ことを特徴とする請求項26乃至35のいずれか一項に 記載の情報処理方法。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、プロセッサの動作 中における暴走状態の発生を検出するための暴走監視装 置並びに暴走監視方法、及びこれらを用いたマイクロコ ンピュータ並びに情報処理方法に関し、特に、プロセッ サの動作中における暴走状態の発生を暴走監視装置並び に暴走監視方法を用いて監視すると共に、この暴走状態 からプロセッサを復帰させる制御を実行するマイクロコ ンピュータ並びに情報処理方法に関する。

[0002]

【従来の技術】図5は、暴走監視機能を有する従来のマ イクロコンピュータを説明するための機能ブロック図で

【0003】従来この種の暴走監視機能を有するマイク ロコンピュータとしては、例えば、図5に示すようなも のがある.

[0004]図5に示すマイクロコンピュータ9は、制 前記情報処理工程は、前記イベント信 50 御処理プログラムや信号処理プログラムを実行するため

(5)

のプロセッサ、演算記憶用のRAM、プログラム記憶用 のROM、外部との信号の送受信を行うためのポートを 中心にして構成されているマイクロコンピュータ1にお いて送信動作モード又は受信動作モードに設定可能なポ ート(周辺機器との信号の送受信を行うための端子を意 味する。)と暴走監視回路2とが一対一に接続されて構 成されていた。図5では、送信動作モードに設定された ボート(以下、出力ボートと呼ぶ)を用いた例が示され ている。

【0005】図6は、図5の情報処理方法が実行される 10 際のポート出力信号及びリセット信号のタイミングチャ ートである。

【0006】マイクロコンピュータ1は、図6に示すよ うに、自己内で動作しているプログラム処理を用いて周 期的に出力ポートからポート出力信号(パルス信号)1 aを暴走監視装置2に送信していた。

【0007】暴走監視装置2は、出力ポートを介して送 信されてくるボート出力信号1aを受信して監視し、ボ ート出力信号1 a において周期的に異常状態(具体的に は、図6に示すように、一定時間Tの間、ポート出力信 号laが検出されない状態、則ち、無信号状態)を検出 した場合に、マイクロコンピュータ1を所定の初期状態 に復帰させる処理(則ち、イニシャライズ処理)を実行 させるためのリセット信号2aを送信する暴走監視機能 を有していた。

【0008】一方、マイクロコンピュータ1は、暴走監 視装置2からのリセット信号2aを受信した場合に、プ ロセッサ内部でのイニシャライズ処理プログラムを実行 して出力ポートに対してイニシャライズ処理を実行する といった機能を有していた。

【0009】イニシャライズ処理を実行された出力ポー トは、例えば、動作モードや内部レジスタのイニシャラ イズ(則ち、初期化処理)を実行していた。

## [0010]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、このよ うな暴走監視機能を有する従来のマイクロコンピュータ 9では、マイクロコンピュータ1のプログラム処理に異 常が発生して出力ポートから正常なポート出力信号1 a が検出されない場合には有効であるものの、マイクロコ ンピュータ 1 のプログラム処理は正常であり、且つ信号 40 1 a を出力する以外のポートの動作モードを指示するた めの内部レジスタであるボート制御レジスタのレジスタ 値が何らかの理由(例えば、外来ノイズの侵入)によっ て書き換えれれてしまったような場合(具体的には、送 信動作モードを指定するようにレジスタ値を設定してい たにもかかわらず、受送信動作モードを指定するように レジスタ値にポート制御レジスタのレジスタ値が変更さ れてしまっているような場合(以降、内部レジスタ値異 常と総称することにする)や出力ポートを構成する電子

ることにする) には、出力ポート自体から送信されるポ ート出力信号1 aが正常である可能性があるため、この 様な内部レジスタ値異常やボート回路異常(以降、1/ 〇ポート暴走状態と総称することにする)を検出すると とが難しいという技術的課題があった。

【0011】本発明は、このような従来の問題点を解決 することを課題としており、第1に一の周波数を有する パルスパターンに基づいて出力ポートから出力される状 態信号とパルスパターンのタイミングを比較して位相信 号を生成するタイミング検出手段と、状態信号が所定時 間以上受信されないと判定した際にイベント信号を生成 するイベント判定手段を有する暴走監視装置に依り、マ イクロコンピュータのプログラム処理に異常が発生して 出力ポートから正常なポート出力信号が検出されないよ うな暴走状態(具体的には、プロセッサの暴走やプログ ラムの無限ループ等に代表されるマイクロコンピュータ 暴走状態)を検出してマイクロコンピュータに対するイ ニシャライズ処理を実行する暴走監視機能を実現し、更 に、内部レジスタ値異常やポート回路異常等に代表され るI/Oポート暴走状態を検出して出力ポートに対する・ イニシャライズを実行する暴走監視機能を実現すること を課題としている。

【0012】第2に、一の周波数を有するパルスパター ンに基づいて出力ポートから出力される状態信号とバル スパターンのタイミングを比較して位相信号を生成する タイミング検出処理工程と、状態信号が所定時間以上受 信されないと判定した際にイベント信号を生成するイベ ント判定処理工程を有する暴走監視方法に依り、マイク ロコンピュータのプログラム処理に異常が発生して出力 30 ポートから正常なポート出力信号が検出されないような 暴走状態(具体的には、プロセッサの暴走やプログラム の無限ループ等に代表されるマイクロコンピュータ暴走 状態)を検出してマイクロコンピュータに対するイニシ ャライズ処理を実行する暴走監視機能を実現し、更に、 内部レジスタ値異常やポート回路異常等に代表される」 /Oポート暴走状態を検出して出力ポートに対するイニ シャライズを実行する暴走監視機能を実現することを課 題としている。

【0013】第3に、未使用状態にある複数のボートの 中から任意の一のポートを出力ポートに指定し且つ他の ボートを入力ポートに設定すると共に、パルスパターン に基づいて作成した前暴走監視装置を用いたマイクロコ ンピュータであって、状態信号を出力ポートからタイミ ング検出手段に出力する制御を実行し、出力ポートから 出力された状態信号を任意の入力ポートで受信すると共 に、入力ポートで受信した状態信号とパルスパターンを 位相比較し位相比較の結果に応じて出力ポートからの状 態信号の出力状態を停止する制御を実行し、イベント信 号を受信した際に出力ポートのイニシャライズを実行す 回路の異常動作の場合(以降、ボート回路異常と総称す 50 るプロセッサを有し、プロセッサの停止制御に応じて状 態信号が所定時間以上受信されないと判定した際に停止制御の検出から所定時間遅延してイベント信号をイベント判定手段が生成するように構成されたマイクロコンピュータに依り、マイクロコンピュータのプログラム処理に異常が発生して出力ポートから正常なポート出力信号が検出されないような暴走状態(具体的には、プロセッサの暴走やプログラムの無限ループ等に代表されるマイクロコンピュータ暴走状態)を検出してマイクロコンピュータを対するイニシャライズ処理を実行する暴走監視機能を実現し、更に、内部レジスタ値異常やポート回路異常等に代表される1/〇ポート暴走状態を検出して出力ポートに対するイニシャライズを実行する暴走監視機

能を実現することを課題としている。

【0014】第4に、未使用状態にある複数のポートの 中から任意の一のボートを出力ボートに指定し且つ他の ポートを入力ポートに設定すると共に、パルスパターン に基づいて作成した暴走監視方法を用いた情報処理方法 であって、状態信号を出力ポートからタイミング検出処 理工程に出力する制御を実行し、出力ポートから出力さ れた状態信号を任意の入力ポートで受信すると共に、入 20 カポートで受信した状態信号とバルスパターンを位相比 較し位相比較の結果に応じて出力ポートからの状態信号 の出力状態を停止する制御を実行し、イベント信号を受 信した際に出力ポートのイニシャライズを実行する情報 処理工程を有し、情報処理工程の停止制御に応じて状態 信号が所定時間以上受信されないと判定した際に停止制 御の検出から所定時間遅延してイベント信号をイベント 処理工程手段が生成するように構成された情報処理方法 に依り、マイクロコンピュータのプログラム処理に異常 が発生して出力ポートから正常なポート出力信号が検出 されないような暴走状態(具体的には、プロセッサの暴 走やプログラムの無限ルーブ等に代表されるマイクロコ ンピュータ暴走状態)を検出してマイクロコンピュータ に対するイニシャライズ処理を実行する暴走監視機能を 実現し、更に、内部レジスタ値異常やポート回路異常等 に代表されるI/Oポート暴走状態を検出して出力ポー トに対するイニシャライズを実行する暴走監視機能を実 現することを課題としている。

#### [0015]

【課題を解決するための手段】請求項1に記載の発明は、装置上の未使用状態にある出力ポートPrt1(Prt2)から所定の信号バターンに基づいて出力された状態信号20aを受信し、当該受信した状態信号20aと前記信号バターンを位相比較し当該位相比較の結果に応じた位相信号を生成するタイミング検出手段102と、前記位相信号に基づいて前記状態信号20aが前記信号パターンと位相が一致しないと判定した際に、前記出力ポートPrt1(Prt2)の制御状況に異常が発生した可能性がある旨を知らせるイベント信号104aを生成するイベント判定手段104を有する、ことを特徴とする暴走

監視装置10である。

【0016】請求項1に記載の発明に依れば、情報処理 装置20の動作状態にかかる位相信号をタイミング検出 手段102を用いて生成し、イベント判定手段104にお ける任意のパターンを設定可能な信号パターンとの比較 判定を用いて情報処理装置20の動作状態が正常である か、暴走状態にあるかを正確に且つ再現性良く判断でき るようになる。

【0017】則ち、情報処理装置20のプログラム処理に異常が発生して出力ボートPrt1(Prt2)から正常なボート出力信号が検出されないような暴走状態(具体的には、プロセッサ202の暴走やプログラムの無限ループ等に代表される情報処理装置20の暴走状態)を検出可能となり、その結果、情報処理装置20に対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を実現できるようになるといった効果を奏する。

【0018】更に、情報処理装置20の出力ポートPrt 1(Prt2)の動作モード、ポート制御レジスタ状態、ポート回路の動作にかかる位相信号をタイミング検出手段102を用いて生成し、イベント判定手段104を用いて情報処理装置20の出力ポートPrt1(Prt2)の動作モードの設定状態、ポート制御レジスタの動作状態、又はポート回路の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを判断できるようになる。

【0019】則ち、ボート制御レジスタ値異常やボート回路異常等に代表されるI/Oボート暴走状態を検出可能となり、その結果、出力ボートPrt1(Prt2)に対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を実現できるようになるといった効果を奏する。

30 【0020】請求項2に記載の発明は、請求項1に記載の暴走監視装置10において、前記信号パターンは所定のパルスパターンであって、前記出力ポートPrt1(Prt2)が前記パルスパターンに基づいて前記状態信号20 aを作成し、前記タイミング検出手段102が前記状態信号20aと前記パルスパターンを位相比較して前記位相信号を生成し、前記イベント判定手段104が、前記位相信号に基づいて前記状態信号20aが前記パルスパターンと位相が一致しないと判定した際に前記イベント信号104aを生成するを有するように構成されている、ことを特徴とする暴走監視装置10である。

【0021】請求項2に記載の発明に依れば、請求項1 に記載の効果に加えて、情報処理装置20の動作状態にかかるディジタル位相信号をタイミング検出手段102を用いて生成し、イベント判定手段104における任意のバターンを設定可能でディジタル演算処理が容易なパルスパターンとのディジタル位相比較判定を用いて情報処理装置20の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを正確に且つ再現性良く判断できるようになる。

【0022】則ち、情報処理装置20のプログラム処理 50 に異常が発生して出力ポートPrt1(Prt2)から正常な ボート出力信号が検出されないような暴走状態(プロセ ッサ202の暴走やプログラムの無限ループ等に代表さ れる情報処理装置20の暴走状態)をディジタル演算処 理を用いて検出可能となり、その結果、情報処理装置2 0に対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走 監視機能をディジタル演算処理を用いて実現できるよう になるといった効果を奏する。

【0023】更に、情報処理装置20の出力ポートPrt 1(Prt2)の動作モード、ポート制御レジスタ状態、ポ ート回路の動作にかかるディジタル位相信号をタイミン 10 グ検出手段102を用いて生成し、イベント判定手段1 04を用いて情報処理装置20の出力ポートPrt1(Prt 2) の動作モードの設定状態、ポート制御レジスタの動 作状態、又はボート回路の動作状態が正常であるか、暴 走状態にあるかをディジタル演算処理を用いて判断でき るようになる。

【0024】則ち、ポート制御レジスタ値異常やポート 回路異常等に代表されるI/Oボート暴走状態をディジ タル演算処理を用いて検出可能となり、その結果、出力 ポートPrt1 (Prt2) に対するイニシャライズ処理を強 20 制的に実行する暴走監視機能をディジタル演算処理を用 いて実現できるようになるといった効果を奏する。

【0025】請求項3に記載の発明は、請求項1に記載 の暴走監視装置10において、前記信号パターンは一の 周波数を有するバルスパターンであって、前記出力ポー トPrt1 (Prt2) から前記パルスパターンに基づいて前 記状態信号20aを出力し、前記タイミング検出手段1 02が前記状態信号20aと前記パルスパターンのタイ ミングを比較して前記位相信号を生成し、前記イベント 判定手段104が、前記位相信号に基づいて前記状態信 号20aと前記パルスパターンのタイミングが一致しな いと判定した際に前記イベント信号IO4aを生成する ように構成されている、ことを特徴とする暴走監視装置 10である。

【0026】請求項3に記載の発明に依れば、請求項1 に記載の効果に加えて、パルスパターンの周波数を一の 周波数に固定することによって、パルスパターンに重畳 する位相情報の位相精度を向上させることができるよう になるといった効果を奏する。

【0027】この結果、情報処理装置20の動作状態に 40 かかる高精度のディジタル位相信号をタイミング検出手 段102を用いて生成し、イベント判定手段104におけ る任意のバターンを設定可能で高精度のディジタル演算 処理が容易な一の周波数を有するパルスパターンとの高 精度のディジタル位相比較判定を用いて情報処理装置2 0の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを正確 に且つ再現性良く判断できるようになる。

【0028】則ち、情報処理装置20のプログラム処理 に異常が発生して出力ポートPrt1(Prt2)から正常な ポート出力信号が検出されないような暴走状態(プロセ 50 処理を強制的に実行する暴走監視機能を高精度のディジ

ッサ202の暴走やプログラムの無限ループ等に代表さ れる情報処理装置20の暴走状態)を髙精度のディジタ ル演算処理を用いて検出可能となり、その結果、情報処 理装置20に対するイニシャライズ処理を強制的に実行 する暴走監視機能を髙精度のディジタル演算処理を用い て実現できるようになるといった効果を奏する。

【0029】更に、情報処理装置20の出力ポートPrt 1(Prt2)の動作モード、ポート制御レジスタ状態、ポ ート回路の動作にかかる髙精度のディジタル位相信号を タイミング検出手段102を用いて生成し、イベント判 定手段104を用いて情報処理装置20の出力ポートPr t1 (Prt2)の動作モードの設定状態、ポート制御レジ スタの動作状態、又はポート回路の動作状態が正常であ るか、暴走状態にあるかを髙精度のディジタル演算処理 を用いて判断できるようになる。

【0030】則ち、ポート制御レジスタ値異常やポート 回路異常等に代表されるI/Oボート暴走状態を高精度 のディジタル演算処理を用いて検出可能となり、その結 果、出力ポートPrt1(Prt2)に対するイニシャライズ 処理を強制的に実行する暴走監視機能を髙精度のディジ タル演算処理を用いて実現できるようになるといった効 果を奏する。

【0031】請求項4に記載の発明は、請求項1に記載 の暴走監視装置10において、前記イベント判定手段1 04が、前記状態信号20aが所定時間以上受信されな いと判定した際に前記イベント信号104aを生成する ように構成されている、ことを特徴とする暴走監視装置 10である。

【0032】請求項4に記載の発明に依れば、請求項1 30 に記載の効果に加えて、状態信号20aが所定時間以上 受信されないような状態、則ち、プロセッサ202の暴 走やプログラムの無限ルーブ等に代表される情報処理装 置20の暴走状態、又はポート制御レジスタ値異常やポ ート回路異常等に代表される1/Oボート暴走状態をイ ベント判定手段104が検知できるようになるといった 効果を奏する。

【0033】この結果、情報処理装置20のプログラム 処理に異常が発生して出力ポートPrt1(Prt2)から正 常なポート出力信号が検出されないような暴走状態(ブ ロセッサ202の暴走やプログラムの無限ループ等に代 表される情報処理装置20の暴走状態)を髙精度のディ ジタル演算処理を用いて検出可能となり、その結果、情 報処理装置20に対するイニシャライズ処理を強制的に 実行する暴走監視機能を髙精度のディジタル演算処理を 用いて実現できるようになるといった効果を奏する。

【0034】更に、ポート制御レジスタ値異常やポート 回路異常等に代表されるI/Oポート暴走状態を髙精度 のディジタル演算処理を用いて検出可能となり、その結 果、出力ポートPrt1 (Prt2) に対するイニシャライズ

【0035】請求項5に記載の発明は、請求項3又は4 に記載の暴走監視装置10において、前記イベント信号 104aは、装置全体のイニシャライズを指示するため のリセット信号 104a である、ことを特徴とする暴走 監視装置10である。

【0036】請求項5に記載の発明に依れば、請求項3 又は4に記載の効果に加えて、パルスパターンの周波数 を一の周波数に固定することによって、バルスパターン に重畳する位相情報の位相精度を向上させることができ るようになるといった効果を奏する。

【0037】この結果、情報処理装置20の動作状態に かかる高精度のディジタル位相信号をタイミング検出手 段102を用いて生成し、イベント判定手段104におけ る任意のパターンを設定可能で髙精度のディジタル演算 処理が容易な一の周波数を有するパルスパターンとの高 精度のディジタル位相比較判定を用いて情報処理装置2 0の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを正確 に且つ再現性良く判断できるようになる。

【0038】則ち、情報処理装置20のプログラム処理 に異常が発生して出力ポートPrt1(Prt2)から正常な ポート出力信号が検出されないような暴走状態 (プロセ ッサ202の暴走やプログラムの無限ループ等に代表さ れる情報処理装置20の暴走状態)を高精度のディジタ ル演算処理を用いて検出可能となり、その結果、情報処 理装置20に対するリセット処理を強制的に実行する暴 走監視機能を髙精度のディジタル演算処理を用いて実現 できるようになるといった効果を奏する。

【0039】請求項6に記載の発明は、請求項3又は4 に記載の暴走監視装置10において、前記イベント信号 104aは、前記出力ポートPrt1 (Prt2) のイニシャ ライズを指示するためのリセット信号104aである、 ことを特徴とする暴走監視装置10である。

【0040】請求項6に記載の発明に依れば、請求項3 又は4に記載の効果に加えて、情報処理装置20の出力 ポートPrt1 (Prt2) の動作モード、ポート制御レジス タ状態、ボート回路の動作にかかる高精度のディジタル 位相信号をタイミング検出手段102を用いて生成し、

イベント判定手段104を用いて情報処理装置20の出 カポートPrt1 (Prt2)の動作モードの設定状態、ポー ト制御レジスタの動作状態、又はポート回路の動作状態 が正常であるか、暴走状態にあるかを高精度のディジタ ル演算処理を用いて判断できるようになる。

【0041】則ち、ポート制御レジスタ値異常やポート 回路異常等に代表されるI/〇ポート暴走状態を髙精度 のディジタル演算処理を用いて検出可能となり、その結 果、出力ポートPrt1 (Prt2) に対するリセット処理を 強制的に実行する暴走監視機能を高精度のディジタル演 する。

【0042】請求項7に記載の発明は、請求項5又は6 に記載の暴走監視装置10において、前記出力ボートP rt1 (Prt2) の制御状況は、当該出力ポート Prt1 (Pr 12) に対する入出力属性の記述状況を含む、ことを特徴 とする暴走監視装置10である。

14

【0043】請求項7に記載の発明に依れば、請求項5 又は6に記載の効果に加えて、情報処理装置20の出力 ポートPrt1 (Prt2) の動作モード、ポート制御レジス タ状態、ボート回路の動作にかかる高精度のディジタル 位相信号をタイミング検出手段102を用いて生成し、 イベント判定手段104を用いて情報処理装置20の出 カポートPrt1 (Prt2)の入出力属性の記述状況にかか る出力ポートPrt1 (Prt2)の動作モードの設定状態、 ポート制御レジスタの動作状態、又はポート回路の動作 状態が正常であるか、暴走状態にあるかを高精度のディ ジタル演算処理を用いて判断できるようになる。

【0044】則ち、ポート制御レジスタ値異常やポート 回路異常等に代表されるI/Oポート暴走状態を高精度 20 のディジタル演算処理を用いて検出可能となり、その結 果、出力ポートPrt1 (Prt2) に対するイニシャライズ 処理を強制的に実行する暴走監視機能を高精度のディジ タル演算処理を用いて実現できるようになるといった効 果を奏する。

【0045】請求項8に記載の発明は、請求項7に記載 の暴走監視装置10において、前記イベント信号104 aは、前記出力ポートPrt1(Prt2)に対する入出力属 性が記述されているポート制御用レジスタを当該イベン ト信号104aに応じてイニシャライズして当該入出力 30 属性の再設定を当該ポート制御用レジスタに対して指示 するためのリセット信号104aである、ことを特徴と する暴走監視装置10である。

【0046】請求項8に記載の発明に依れば、請求項7 に記載の効果に加えて、情報処理装置20の出力ポート Prt1 (Prt2) の動作モード、ボート制御レジスタ状 態、ポート回路の動作にかかる高精度のディジタル位相 信号をタイミング検出手段102を用いて生成し、イベ ント判定手段104を用いて情報処理装置20の出力ボ ートPrt1(Prt2)の入出力属性の記述状況にかかる出 40 カポートPrt1 (Prt2)の動作モードの設定状態、ポー ト制御レジスタの動作状態、又はポート回路の動作状態 が正常であるか、暴走状態にあるかを、出力ボートPrt 1(Prt2)の入出力属性の記述状況を用いた高精度のデ ィジタル演算処理に依り詳細に判断できるようになる。 【0047】則ち、ポート制御レジスタ値異常やポート 回路異常等に代表されるI/Oポート暴走状態を、出力 ポートPrt1 (Prt2)の入出力属性の記述状況を用いた 高精度のディジタル演算処理に依り詳細に検出可能とな り、その結果、出力ポートPrt1(Prt2)に対するイニ 算処理を用いて実現できるようになるといった効果を奏 50 シャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を高精 度のディジタル演算処理を用いて実現できるようになる といった効果を奏する。

【0048】請求項9に記載の発明は、装置上の未使用 状態にある出力ポートPrt1 (Prt2)が所定の信号パターンに基づいて作成した状態信号20aを受信する工程 と、前工程で受信した状態信号20aと前記信号パターンを位相比較する工程と、前工程の位相比較の結果に応じた位相信号を生成する工程を含むタイミング検出処理 工程と、前記位相信号に基づいて前記状態信号20aと前記信号パターンの位相の一致判定を行う工程と、前記 状態信号20aが前記信号パターンと位相が一致しないと判定した際に前記出力ポートPrt1 (Prt2)の制御状況に異常が発生した可能性がある旨を知らせるイベント信号104aを生成する工程を含むイベント判定処理工程を有する、ことを特徴とする暴走監視方法である。

[0049] 請求項9に記載の発明に依れば、請求項1 に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0050】請求項10に記載の発明は、請求項9に記載の暴走監視方法において、前記信号パターンは所定のパルスパターンであって、前記タイミング検出処理工程 20は、前記出力ポートPrt1(Prt2)が前記パルスパターンに基づいて作成した前記状態信号20aと前記パルスパターンを位相比較して前記位相信号を生成する工程を含み、前記イベント判定処理工程は、前記位相信号に基づいて前記状態信号20aが前記パルスパターンと位相が一致しないと判定した際に前記イベント信号104aを生成する工程を含む、ことを特徴とする暴走監視方法である。

【0051】請求項10に記載の発明に依れば、請求項2に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0052】請求項11に記載の発明は、請求項9に記載の暴走監視方法において、前記イベント判定処理工程は、前記状態信号20aが所定時間以上受信されないと判定した際に前記イベント信号104aを生成する工程を含む、ことを特徴とする暴走監視方法である。

【0053】請求項11に記載の発明に依れば、請求項3に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0054】請求項12に記載の発明は、請求項9に記載の暴走監視方法において、前記信号パターンは一の周波数を有するパルスパターンであって、前記タイミング 40 検出処理工程が前記出力ポートPrt1(Prt2)が前記パルスパターンに基づいて作成した前記状態信号20aと前記パルスパターンのタイミングを比較して前記位相信号を生成する工程を含み、前記イベント判定処理工程は、前記位相信号に基づいて前記状態信号20aと前記パルスパターンのタイミングが一致しないと判定した際に前記イベント信号104aを生成する工程を含む、ことを特徴とする暴走監視方法である。

[0055]請求項12に記載の発明に依れば、請求項4に記載の効果と同様の効果を奏する。

[0056] 請求項13に記載の発明は、請求項10又は11に記載の暴走監視方法において、前記イベント判定処理工程は、前記イベント信号104aを用いて装置全体のイニシャライズを指示するリセット命令工程を含む、ことを特徴とする暴走監視方法である。

【0057】請求項13に記載の発明に依れば、請求項5に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0058】請求項14に記載の発明は、請求項10又は11に記載の暴走監視方法において、前記イベント判定処理工程は、前記イベント信号104aを用いて前記出力ポートPrt1(Prt2)のイニシャライズを指示するリセット命令工程を含む、ことを特徴とする暴走監視方法である。

【0059】請求項14に記載の発明に依れば、請求項6に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0060】請求項15に記載の発明は、請求項12又は13に記載の暴走監視方法において、前記イベント判定処理工程における前記制御状況は、当該出力ポートPrt1(Prt2)に対する入出力属性の記述状況を含む、ことを特徴とする暴走監視方法である。

【0061】請求項15に記載の発明に依れば、請求項7に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0062】請求項16に記載の発明は、請求項14に記載の暴走監視方法において、前記リセット命令工程は、前記出力ポートPrt1(Prt2)に対する入出力属性が記述されているポート制御用レジスタをイニシャライズして当該入出力属性の再設定を当該ポート制御用レジスタに対して指示するための工程を含む、ことを特徴とする暴走監視方法である。

30 【0063】請求項16に記載の発明に依れば、請求項 8に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0064】請求項17に記載の発明は、請求項1万至4のいずれか一項に記載の暴走監視装置10を用いたマイクロコンピュータ20において、装置上に未使用状態にある複数のボートPrt1、…、Prtnを有し、前記未使用状態にある複数のボートの中から任意の一のボートを前記出力ボートPrt1に指定し且つ他のボートを入力ボートPrt2、…、Prtnに設定すると共に、前記信号バターンに基づいて作成した前記状態信号20aを当該出力ボートPrt1から前記タイミング検出手段102に出力する制御を実行するプロセッサ202を有する、ことを特徴とするマイクロコンピュータ20である。

【0065】請求項17に記載の発明に依れば、請求項17万至4のいずれか一項に記載の効果に加えて、マイクロコンピュータ20上に未使用状態にある複数のボートPrt1、…,Prtnの中から任意の一のボートを前記出力ボートPrt1に指定して暴走監視装置10に状態信号20aを出力ボートPrt1から送信することにより、マイクロコンピュータ20のメインルーチンにおけるボートの使用スケジュールやメインルーチンのスループットに

10

20

影響を与えることなく、暴走監視装置10と協調して暴走監視を実行できるようになるといった効果を奏する。 【0066】更に、マイクロコンピュータ20上に未使用状態にある複数のボートPrt1、…、Prtnの中の他のボートを入力ボートPrt2、…、Prtnに設定して入力ボートPrt2、…、Prtnに状態信号20aを出力ボートPrt1から送信することにより、マイクロコンピュータ20のメインルーチンにおけるボートの使用スケジュールやメインルーチンのスループットに影響を与えることなく、暴走監視装置10と協調して暴走監視を実行できるようになるといった効果を奏する。

【0067】又マイクロコンピュータ20の動作状態にかかる位相信号をタイミング検出手段102を用いて生成し、イベント判定手段104における任意のパターンを設定可能な信号パターンとの比較判定を用いてマイクロコンピュータ20の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを正確に且つ再現性良く判断できるようになる。

【0068】則ち、マイクロコンピュータ20のプログラム処理に異常が発生して出力ポートPrtlから正常なポート出力信号が検出されないような暴走状態(具体的には、プロセッサ202の暴走やプログラムの無限ループ等に代表されるマイクロコンピュータ20の暴走状態)を検出可能となり、その結果、マイクロコンピュータ20に対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を実現できるようになるといった効果を奏する。

【0069】更に、マイクロコンピュータ20の出力ボートPrt1の動作モード、ボート制御レジスタ状態、ボート回路の動作にかかる位相信号をタイミング検出手段102を用いて生成し、イベント判定手段104を用いてマイクロコンピュータ20の出力ボートPrt1の動作モードの設定状態、ボート制御レジスタの動作状態、又はボート回路の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを判断できるようになる。

【0070】則ち、ボート制御レジスタ値異常やボート回路異常等に代表される1/Oボート暴走状態を検出可能となり、その結果、出力ボートPrtiに対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を実現できるようになるといった効果を奏する。

【0071】請求項18に記載の発明は、請求項17に記載のマイクロコンピュータ20において、前記プロセッサ202は、前記出力ポートPrt1から出力された前記状態信号20aを任意の前記入力ポートPrt2, …, Prtnで受信すると共に、当該入力ポートPrt2, …, Prtnで受信した状態信号20aと前記信号バターンを位相比較し当該位相比較の結果に応じて当該出力ポートPrt1からの前記状態信号20aの出力状態を変更する制御を実行するように構成され、前記タイミング検出手段102は、前記出力ポートPrt1から出力される前記状態信号50

20 a を受信し、当該受信した状態信号20 a と前記信号パターンを位相比較し当該位相比較の結果に応じた位相信号を生成するように構成されている、ことを特徴とするマイクロコンピュータ20である。

【0072】請求項18に記載の発明に依れば、請求項17に記載の効果に加えて、プロセッサ202が出力状態を変更制御可能な状態信号20aをタイミング検出手段102を用いて受信し、マイクロコンピュータ20の出力ボートPrt1の動作モード、ボート制御レジスタ状態、ボート回路の動作にかかる位相信号をタイミング検出手段102を用いて生成し、イベント判定手段104を用いてマイクロコンピュータ20の出力ボートPrt1の動作モードの設定状態、ボート制御レジスタの動作状態、又はボート回路の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを判断できるようになる。

【0073】則ち、ボート制御レジスタ値異常やボート回路異常等に代表されるI/Oボート暴走状態を検出可能となり、その結果、出力ボートPrt1に対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を実現できるようになるといった効果を奏する。

【0074】請求項19に記載の発明は、請求項18に 記載のマイクロコンピュータ20において、前記プロセ ッサ202は、前記出力ポートPrttから出力された前記 状態信号20aを任意の前記入力ポートPrt2, …, Pr tnで受信すると共に、当該入力ポートPrt2, …, Prtn で受信した状態信号20aと前記信号バターンを付相比 較し当該位相比較の結果に応じて当該出力ボートPrta からの前記状態信号20aの出力状態を停止する制御を 実行するように構成され、前記タイミング検出手段10 2は、前記プロセッサ202の制御に応じて前記出力ポー トPrttから出力される前記状態信号20aを受信し、 当該受信した状態信号20aと前記信号パターンを位相 比較し当該位相比較の結果に応じた位相信号を生成する ように構成され、前記イベント判定手段104は、前記 プロセッサ202の停止制御に応じて前記状態信号20 aが所定時間以上受信されないと判定した際に前記イベ ント信号104aを生成するように構成されている。こ とを特徴とするマイクロコンピュータ20である。

【0075】請求項19に記載の発明に依れば、請求項4017に記載の効果に加えて、プロセッサ202が出力状態を停止制御可能な状態信号20aをタイミング検出手段102を用いて受信し、マイクロコンピュータ20の出力ボートPrt1の動作モード、ボート制御レジスタ状態、ボート回路の動作にかかる位相信号をタイミング検出手段102を用いて生成し、イベント判定手段104を用いてマイクロコンピュータ20の出力ボートPrt1の動作モードの設定状態、ボート制御レジスタの動作状態、又はボート回路の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを判断できるようになる。

) 【0076】則ち、ポート制御レジスタ値異常やポート

回路異常等に代表される【/〇ボート暴走状態を検出可 能となり、その結果、出力ポート Prt1に対するイニシ ャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を実現で きるようになるといった効果を奏する。

【0077】請求項20に記載の発明は、請求項19に 記載のマイクロコンピュータ20において、前記信号パ ターンは前記所定のパルスパターン又は前記一の周波数 を有するパルスパターンであって、前記プロセッサ20 2は、前記入力ポートPrt2、…、Prtnで受信した状態 信号20aと前記パルスパターンを位相比較して前記当 10 該位相比較の結果に応じて当該出力ポートPrt1からの 前記状態信号20 a の出力状態を停止するように構成さ れている、ことを特徴とするマイクロコンピュータ20 である。

【0078】請求項20に記載の発明に依れば、請求項 2又は3に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0079】請求項21に記載の発明は、請求項19又 は20に記載のマイクロコンピュータ20において、前 記イベント判定手段104は、前記プロセッサ202の停 止制御に応じて前記状態信号20 a が所定時間以上受信 20 されないと判定した際に、当該停止制御の検出から所定 時間遅延して前記イベント信号104aを生成するよう に構成されている、ことを特徴とするマイクロコンピュ ータ20である。

【0080】請求項21に記載の発明に依れば、請求項 19又は20に記載の効果に加えて、状態信号20aが 所定時間以上受信されないような状態、則ち、プロセッ サ202の暴走やプログラムの無限ループ等に代表され る情報処理装置20の暴走状態、又はポート制御レジス タ値異常やボート回路異常等に代表される 1/0ボート 30 暴走状態をイベント判定手段104が検知できるように なるといった効果を奏する。

【0081】との結果、停止制御の検出から所定時間だ け遅延して生成されるイベント信号104aを用いて、 情報処理装置20のプログラム処理に異常が発生して出 カポートPrt1から正常なポート出力信号が検出されな いような暴走状態(プロセッサ202の暴走やプログラ ムの無限ループ等に代表される情報処理装置20の暴走 状態)を検出可能となり、その結果、情報処理装置20 に対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監 40 視機能を高精度のディジタル演算処理を用いて実現でき るようになるといった効果を奏する。

【0082】更に、ポート制御レジスタ値異常やポート 回路異常等に代表される!/〇ポート暴走状態を髙精度 のディジタル演算処理を用いて検出可能となり、その結 果、出力ポートPrt1に対するイニシャライズ処理を強 制的に実行する暴走監視機能を髙精度のディジタル演算 処理を用いて実現できるようになるといった効果を奏す

至21のいずれか一項に記載のマイクロコンピュータ2 0において、前記プロセッサ202は、前記イベント信 号104aを受信した際に、装置全体のイニシャライズ を実行するように構成されている、ことを特徴とするマ イクロコンピュータ20である。

[0084]請求項22に記載の発明に依れば、請求項 5 に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0085】請求項23に記載の発明は、請求項19乃 至21のいずれか一項に記載のマイクロコンピュータ2 0において、前記プロセッサ202は、前記イベント信 号104aを受信した際に、前記出力ポートPrt1のイニ シャライズを実行するように構成されている、ことを特 徴とするマイクロコンピュータ20である。

【0086】請求項23に記載の発明に依れば、請求項 6に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0087】請求項24に記載の発明は、請求項22又 は23に記載のマイクロコンピュータ20において、前 記プロセッサ202は、前記イベント信号104aを受信 した際に、前記出力ポートPrt1に対する入出力属性の 記述状況のイニシャライズを実行するように構成されて いる、ことを特徴とするマイクロコンピュータ20であ

【0088】請求項24に記載の発明に依れば、請求項 7に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0089】請求項25に記載の発明は、請求項24に 記載のマイクロコンピュータ20において、前記プロセ ッサ202は、前記イベント信号104aを受信した際 に、前記出力ポートPrt1に対する前記ポート制御用レ ジスタを当該イベント信号 1 0 4a に応じてイニシャラ イズして当該入出力属性の再設定を当該ボート制御用レ ジスタに対して実行するように構成されている、ことを 特徴とするマイクロコンピュータ20である。

【0090】請求項25に記載の発明に依れば、請求項 8に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0091】請求項26に記載の発明は、請求項9乃至 12のいずれか一項に記載の暴走監視方法を用いた情報 処理方法において、前記未使用状態にある複数のポート Prt1、…、Prtnの中から任意の一のボートを前記出力 ポートPrtlに指定し且つ他のポートを入力ポートPrt 2. …, Prtnに設定する工程と、前工程に続いて、前記 信号パターンに基づいて作成した前記状態信号20aを 当該出力ポート Prt1から前記タイミング検出処理工程 に出力する制御を実行する工程を含み、メインルーチン の実行中の所定のタイミング毎に実行される情報処理工 程を有する、ことを特徴とする情報処理方法である。

【0092】請求項26に記載の発明に依れば、請求項 17に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0093】請求項27に記載の発明は、請求項26に 記載の情報処理方法において、前記情報処理工程は、前 [0083]請求項22に記載の発明は、請求項19乃 50 記出力ポートPrロから出力された前記状態信号20a

を任意の前記入力ポートPrt2, …, Prtnで受信するエ 程と、前工程に続いて、当該入力ポートPrt2. …、Pr tnで受信した状態信号20aと前記信号パターンを位相 比較し当該位相比較の結果に応じて当該出力ポートPrt 1からの前記状態信号20aの出力状態を変更する制御 を実行する工程を含み、前記タイミング検出処理工程 は、情報処理工程の実行中の所定のタイミング毎に、前 記出力ポートPrロから出力される前記状態信号20a を受信し、当該受信した状態信号20aと前記信号バタ ーンを位相比較し当該位相比較の結果に応じた位相信号 10 を生成する工程を含む、ことを特徴とする情報処理方法 である。

【0094】請求項27に記載の発明に依れば、請求項 18に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0095】請求項28に記載の発明は、請求項27に 記載の情報処理方法において、前記情報処理工程は、前 記出力ポートPrttから出力された前記状態信号20a を任意の前記入力ポートPrt2, …, Prtnで受信する工 程と、前工程に続いて、当該入力ポートPrt2. …、Pr tnで受信した状態信号20aと前記信号パターンを位相 20 比較し当該位相比較の結果に応じて当該出力ボートPrt 1からの前記状態信号20 a の出力状態を停止する制御 を実行する工程を含み、前記タイミング検出処理工程 は、情報処理工程の実行中の所定のタイミング毎に、前 記情報処理工程の制御に応じて前記出力ポートPトロか ら出力される前記状態信号20aを受信し、当該受信し た状態信号20aと前記信号バターンを位相比較し当該 位相比較の結果に応じた位相信号を生成する工程を含 み、前記イベント判定処理工程は、前記情報処理工程の 停止制御に応じて前記状態信号 2 0 a が所定時間以上受 30 信されないと判定した際に前記イベント信号104aを 生成する工程を含む、ことを特徴とする情報処理方法で ある.

【0096】請求項28に記載の発明に依れば、請求項 19に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0097】請求項29に記載の発明は、請求項28に 記載の情報処理方法において、前記信号パターンは前記 所定のパルスパターン又は前記一の周波数を有するパル スパターンであって、前記情報処理工程は、前記入力ボ ートPrt2, …, Prtnで受信した状態信号20aと前記 40 パルスパターンを位相比較して前記当該位相比較の結果 に応じて当該出力ボートPruからの前記状態信号20 aの出力状態を停止する工程を含む、ことを特徴とする 情報処理方法である。

【0098】請求項29に記載の発明に依れば、請求項 20 に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0099】請求項30に記載の発明は、請求項28又 は29に記載の情報処理方法において、前記イベント判 定処理工程は、前記情報処理工程の停止制御に応じて前 記状態信号20aが所定時間以上受信されないと判定し 50

た際に、当該停止制御の検出から所定時間遅延して前記 イベント信号104aを生成する工程を含む、ことを特 徴とする請求項28又は29に記載の情報処理方法であ る。

・【0100】請求項30に記載の発明に依れば、請求項 21 に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0101】請求項31に記載の発明は、請求項28乃 至30のいずれか一項に記載の情報処理方法において、 前記情報処理工程は、前記イベント信号104a を受信 した際に、装置全体のイニシャライズを実行する工程を 含む、ことを特徴とする情報処理方法である。

【0102】請求項31に記載の発明に依れば、請求項 5 に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0103】請求項32に記載の発明は、請求項28万 至30のいずれか一項に記載の情報処理方法において、 前記情報処理工程は、前記イベント信号104aを受信 した際に、前記出力ポートPrt1のイニシャライズを実 行する工程を含む、ことを特徴とする情報処理方法であ る。

【0104】請求項32に記載の発明に依れば、請求項 6 に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0105】請求項33に記載の発明は、請求項31又 は32に記載の情報処理方法において、前記情報処理工 程は、前記イベント信号104aを受信した際に、前記 出力ポートPrt1に対する入出力属性の記述状況のイニ シャライズを実行する工程を含む、ことを特徴とする情 報処理方法である。

【0106】請求項33に記載の発明に依れば、請求項 7 に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0107】請求項34に記載の発明は、請求項33に 記載の情報処理方法において、前記情報処理工程は、前 記イベント信号104aを受信した際に、前記出力ポー トPrt1に対する前記ポート制御用レジスタを当該イベ ント信号104aに応じてイニシャライズして当該入出 力属性の再設定を当該ボート制御用レジスタに対して実 行する工程を含む、ことを特徴とする請求項33に記載 の情報処理方法である。

【0108】請求項34に記載の発明に依れば、請求項 8 に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0109】請求項35に記載の発明は、請求項33に 記載の情報処理方法において、前記情報処理工程は、メ インルーチンの実行中に所定のタイミングで実行され る、ことを特徴とする請求項33に記載の情報処理方法 である。

【0110】請求項35に記載の発明に依れば、請求項 33に記載の効果に加えて、マイクロコンピュータ20 のメインルーチンにおけるポートの使用スケジュールや メインルーチンのスループットに影響を与えることな く、メインルーチンの実行中の所定のタイミングで、暴

走監視装置10と協調して暴走監視を実行できるように

なるといった効果を奏する。

【0111】請求項36に記載の発明は、請求項26万 至35のいずれか一項に記載の情報処理方法において、 メインルーチンの実行中の所定のタイミング毎に、前記 未使用状態にある複数のポートPrt1 … Prtnの中か ら、前回の情報処理工程の実行時に前記出力ポートPrt 1に指定した用いたポートを含む任意の一のポートを新 たな前記出力ポートPrt1として指定して、前記情報処 理工程が実行される、ことを特徴とする情報処理方法で

【0112】請求項36に記載の発明に依れば、請求項 26乃至35のいずれか一項に記載の効果に加えて、マ イクロコンピュータ20上に未使用状態にある複数のボ ートPrt1、…、Prtnの中から任意の一のポートを前記 出力ポート Prt1に指定して暴走監視装置 10に状態信 号20aを出力ポートPrtiから送信することにより、 マイクロコンピュータ20のメインルーチンにおけるボ ートの使用スケジュールやメインルーチンのスループッ トに影響を与えることなく、メインルーチンの実行中の 所定のタイミングで、暴走監視装置10と協調して暴走 20 監視を実行できるようになるといった効果を奏する。

【0113】更に、マイクロコンピュータ20上に未使 用状態にある複数のボートPrt1、…、Prtnの中の他の ボートを入力ボートPrt2, …, Prtnに設定して入力ボ ートPrt2, …, Prtnに状態信号20aを出力ポートP rtlから送信することにより、マイクロコンピュータ2 0のメインルーチンにおけるポートの使用スケジュール やメインルーチンのスループットに影響を与えることな く、メインルーチンの実行中の所定のタイミングで、暴 走監視装置10と協調して暴走監視を実行できるように 30 ジタル信号に対してディジタル論理演算処理を実行可能 なるといった効果を奏する。

#### [0114]

【発明の実施の形態】初めに、図面に基づき、暴走監視 装置の実施形態を説明する。

【0115】図1は、本発明の暴走監視装置の実施形態 を説明するための機能ブロック図である。

【0116】図1に示す暴走監視装置10は、情報処理 装置(具体的には、マイクロコンピュータ)20の動作 中における暴走状態の発生を監視し、暴走状態の発生を 検出した際に、この暴走状態から情報処理装置20を速 40 やかに且つ確実に復帰させるための暴走監視機能を有 し、タイミング検出手段102とイベント判定手段104 を有している。以下の説明では、情報処理装置20に1 /Oボートとして、第1ボートPrt1と第2ポートPrt2 が設けられており、更に、第1ポートPrtiが出力ポー トに設定され、第2ポートPrt2が入力ポートに設定さ れているを仮定する。なお、複数のI/OポートPrt 1、…, Prtnが設けられている場合は、I/OポートP rt1、…、Prtnの中の任意のI/OポートPrti(但 し、1≤i≤n)が出力ポートに設定されていればよい。

【0117】タイミング検出手段102は、情報処理装 置20上に設けられている未使用状態にある出力ポート Prt1から所定の信号パターンに基づいて出力された状 態信号20 aを受信し、このときの受信した状態信号2 0 a と信号パターンを位相比較し、このときの位相比較 の結果に応じた位相信号を生成する機能を有している。 【0118】 ことで信号パターン、状態信号20a. 付 相信号には、ディジタル信号を用いることが望ましい。 【0119】この様なタイミング検出手段102は、デ ィジタル信号に対してディジタル論理演算処理を実行可 能なCPU、暴走監視方法等の各種プログラムの記憶用 のROM、演算記憶用のRAM、時間を計測するための ウォッチ・ドッグ・タイマ等を中心にして構成されてい る論理回路に依って実現することが望ましい。この様な 論理回路としては、プロセッサが好適である。

[0120] ここで、ウォッチ・ドッグ・タイマ (Wa tchdog Timer)とは、時間を監視するため のタイマ機能を有する論理回路であって、指定した時間 が経過すると、割込機能を使ってその旨をプログラム又 はプロセッサに通知する。例えば、あるイベントの30 秒後にある命令を実行したいとか、40秒待っても指定 の状態にならないときに指定の処理を実行するために用 いられる。

【0121】イベント判定手段104は、位相信号に基 づいて状態信号20aが信号パターンと位相が一致しな いと論理的に判定した際に、出力ポートPrt1の制御状 況に異常が発生した可能性がある旨を知らせるイベント 信号104aを生成する機能を有している。

【0122】この様なイベント判定手段104は、ディ なCPU、暴走監視方法等の各種プログラムの記憶用の ROM、演算記憶用のRAM等を中心にして構成されて いる論理回路に依って実現することが望ましい。この様 な論理回路としては、プロセッサが好適である。

【0123】なお、論理的判定とは、論理回路(プロセ ッサ)が実行するディジタル論理演算処理の一つを意味 している。

【0124】暴走監視装置10において、信号パターン は所定のパルスパターンであって、情報処理装置20に 設けられている出力ボートPrttがパルスパターンに基 づいて状態信号20aを論理的に作成する場合。タイミ ング検出手段102が状態信号20aとパルスパターン を位相比較して位相信号を生成し、又イベント判定手段 104が、位相信号に基づいて状態信号20 aがパルス パターンと位相が一致しないと論理的に判定した際にイ ベント信号 104aを生成することになる。

【0125】ここで、状態信号20a及びパルスパター ンはディジタル信号を用いた論理信号であることが望ま しい。又、状態信号20aとパルスパターンとの位相比 50 較とは、パルスパターンに含まれる位相情報と状態信号

20

40

20 a に含まれる位相情報との位相の一致の程度を論理 演算して検出することを意味する。

25

【0126】本実施形態では、論理的な信号パターンとして一定の周波数 f cを有するディジタルパルスパターンを用いている。

【0127】とれに依り、パルスパターンの周波数を周波数fcに固定することによって、パルスパターンに重量する位相情報の位相精度を向上させることができるようになるといった効果を奏する。

【0128】この結果、情報処理装置20の動作状態に 10 かかる高精度のディジタル位相信号をタイミング検出手段102を用いて論理的に生成し、イベント判定手段104における任意のバターンを設定可能で高精度のディジタル論理演算処理が容易な周波数fcを有するバルスパターンとの高精度のディジタル位相比較判定を用いて情報処理装置20の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを正確に且つ再現性良く論理的に判断できるようになる。

【0129】更に、情報処理装置20の出力ポートPrt 1の動作モード、ポート制御レジスタ状態、ポート回路の動作にかかる高精度のディジタル位相信号をタイミング検出手段102を用いて論理的に生成し、イベント判定手段104を用いて情報処理装置20の出力ポートPr 口の動作モードの設定状態、ポート制御レジスタの動作状態、又はポート回路の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを高精度のディジタル論理演算処理を用いて論理的に判断できるようになる。

【0130】信号バターンとして一定の周波数fcを有するバルスパターンを用いる場合、タイミング検出手段102が状態信号20aとバルスパターンのタイミングを比較して位相信号を論理的に生成し、又イベント判定手段104が、位相信号に基づいて状態信号20aとパルスパターンのタイミングが一致しないと論理的に判定した際に(具体的には、状態信号20aが所定時間以上受信されないと論理的に判定した際に)、イベント信号104aを論理的に生成している。

【0131】 これに依り、状態信号20aが所定時間以上受信されないような状態、則ち、情報処理装置20の暴走やプログラムの無限ループ等に代表される情報処理装置20の暴走状態、又はボート制御レジスタ値異常やボート回路異常等に代表されるI/Oボート暴走状態をイベント判定手段104が検知できるようになるといった効果を奏する。

【0132】との結果、情報処理装置20のプログラム処理に異常が発生して出力ボートPrtiから正常なボート出力信号が検出されないような暴走状態(情報処理装置20の暴走やプログラムの無限ループ等に代表される情報処理装置20の暴走状態)を高精度のディジタル論理演算処理を用いて検出可能となり、その結果、情報処理装置20に対するイニシャライズ処理を強制的に実行50

する暴走監視機能を髙精度のディジタル論理演算処理を用いて実現できるようになるといった効果を奏する。

26

【0133】更に、ボート制御レジスタ値異常やボート回路異常等に代表されるI/Oボート暴走状態を高精度のディジタル論理演算処理を用いて検出可能となり、その結果、出力ボートPrロに対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を高精度のディジタル論理演算処理を用いて実現できるようになるといった効果を奏する。

0 【0134】ここでイベント信号104aは、装置全体 のイニシャライズを指示するためのリセット信号104 aとして用いることができる。

【0135】これに依り、パルスパターンの周波数を周波数fcに固定することによって、パルスパターンに重量する位相情報の位相精度を向上させることができるようになるといった効果を奏する。

【0136】この結果、情報処理装置20の動作状態にかかる高精度のディジタル位相信号をタイミング検出手段102を用いて論理的に生成し、イベント判定手段104における任意のバターンを設定可能で高精度のディジタル論理演算処理が容易な周波数fcを有するバルスバターンとの高精度のディジタル位相比較判定を用いて情報処理装置20の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを正確に且つ再現性良く論理的に判断できるようになる。

【0137】則ち、情報処理装置20のプログラム処理に異常が発生して出力ボートPrtiから正常なボート出力信号が検出されないような暴走状態(情報処理装置20の暴走やプログラムの無限ループ等に代表される情報処理装置20の暴走状態)を高精度のディジタル論理演算処理を用いて検出可能となり、その結果、情報処理装置20に対するリセット処理を強制的に実行する暴走監視機能を高精度のディジタル論理演算処理を用いて実現できるようになるといった効果を奏する。

【0138】またイベント信号104aは、出力ポートPrt1に対する入出力属性が記述されているポート制御用レジスタ(図示せず)をこのときのイベント信号104aに応じて、イニシャライズしてこのときの入出力属性の再設定をこのときのポート制御用レジスタに対して指示するためのリセット信号104aとして用いることができる。

【0139】出力ボートPrロの制御状況は、とのときの出力ボートPrロに対する入出力属性の記述状況を含んでいる。

【0140】 ここで、出力ボートPrt1の制御状況とは、I/Oボートの入出力属性の記述状況を意味し、具体的には、I/Oボートの入出力属性が出力動作モードに設定されているか、又は入力動作モードに設定されているかを指定した状態を意味している。

) 【0141】I/Oポートの入出力属性の記述は、情報

20

処理装置20に設けられているボート制御レジスタにステータスとして保持することができる。情報の入力又は出力を行う場合、情報処理装置20は、ボート制御レジスタ状態(則ち、ステータス)を参照して、1/0ボートが出力動作モードに設定されているか、又は入力動作モードに設定されているI/0ボートとして用い、入力動作モードに設定されているI/Oボートを入力ボートとして用いる。

27

【0142】これに依り、情報処理装置20の出力ボートPrt1の動作モード、ボート制御レジスタ状態、ボート回路の動作にかかる高精度のディジタル位相信号をタイミング検出手段102を用いて情報処理装置20の出力ボートPrt1の入出力属性の記述状況にかかる出力ボートPrt1の動作モードの設定状態、ボート制御レジスタの動作状態、又はボート回路の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを高精度のディジタル論理演算処理を用いて論理的に判断できるようになる。

【0143】則ち、ポート制御レジスタ値異常やポート回路異常等に代表される I / Oボート暴走状態を高精度のディジタル論理演算処理を用いて検出可能となり、その結果、出力ポートPrt1に対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を高精度のディジタル論理演算処理を用いて実現できるようになるといった効果を奏する。

【0144】以上説明したように、本実施形態に依れば、情報処理装置20のプログラム処理に異常が発生して出力ポートPrtdから正常なポート出力信号が検出されないような暴走状態(情報処理装置20の暴走やプロ 30グラムの無限ループ等に代表される情報処理装置20の暴走状態)を高精度のディジタル論理演算処理を用いて検出可能となり、その結果、情報処理装置20に対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を高精度のディジタル論理演算処理を用いて実現できるようになるといった効果を奏する。

【0145】更に、ボート制御レジスタ値異常やボート回路異常等に代表される I / Oボート暴走状態を高精度のディジタル論理演算処理を用いて検出可能となり、その結果、出力ボート Prt1に対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を高精度のディジタル論理演算処理を用いて実現できるようになるといった効果を奏する。

【0146】続いて、暴走監視装置10で実行される暴 走監視方法の実施形態を説明する。

【0147】図2は、図1の暴走監視装置10で実行される暴走監視方法を説明するためのフローチャートである。なお、暴走監視装置の実施形態において既に記述したものと同一の部分については、同一符号を付し、重複した説明は省略する。

【0148】暴走監視方法は、情報処理装置20の動作中における暴走状態の発生を監視し、暴走状態の発生を 検出した際に、この暴走状態から情報処理装置20を速 やかに且つ確実に復帰させる制御を実行する方法であっ て、タイミング検出処理工程とイベント判定処理工程を 有しており、前述の暴走監視装置10が実行可能なプロ グラムコードに依って記述されている。

【0149】なお、この様なプログラムコードは、暴走監視装置10に搭載されている前述のプログラム記憶用 0のROMに記憶されていてもよいし、フロッピディスクに記録された状態で暴走監視装置10に設けられたフロッピドライブを介して演算記憶用のRAMにロードできるようにしてもよい。この場合、プロセッサは、RAM又はROMに保持されているプログラムコードを実行することに依り、暴走監視処理を実行できる。

【0150】タイミング検出処理工程は、装置上の未使用状態にある出力ポートPrtが所定のパルスパターンに基づいて論理的に作成した状態信号20aを受信する工程と、前工程で受信した状態信号20aとパルスパターンを位相比較する工程と、前工程の位相比較の結果に応じた位相信号を論理的に生成する工程を含む工程である。

【0151】イベント判定処理工程は、位相信号に基づいて状態信号20aとパルスパターンの位相の一致判定を論理的に行う工程と、位相信号に基づいて状態信号20aとパルスパターンのタイミングが一致しないと論理的に判定した際に(則ち、状態信号20aが所定時間以上受信されないと判定した際に)、出力ポートPrt1に対する入出力属性の記述状況に対する制御状況に異常が発生した可能性がある旨を知らせるイベント信号104aを開せいて、イベント信号104aを用いて装置全体のイニシャライズを指示するリセット命令工程(又はイベント信号104aを用いて出力ポートPrt1のイニシャライズを指示するリセット命令工程)を含む工程である。

【0152】 ことでリセット命令工程は、出力ポートPrt1に対する入出力属性が記述されているポート制御用レジスタをイニシャライズしてこのときの入出力属性の再設定をこのときのポート制御用レジスタに対して指示するための工程を含んでいる。

【0153】次に、図面に基づき、暴走監視装置10を 用いたマイクロコンピュータの実施形態を説明する。

【0154】図1は、本発明の暴走監視装置10を用いたマイクロコンピュータの実施形態を説明するための機能ブロック図である。なお、暴走監視装置の実施形態又は暴走監視方法の実施形態において既に記述したものと同一の部分については、同一符号を付し、重複した説明は省略する。

【0155】図1に示すマイクロコンピュータ20は、 50 メインルーチンの実行に加えて、自己の動作中における 暴走状態の発生を論理演算して検出するための前述の暴 走監視方法を実行する暴走監視装置10が搭載され、後 述する情報処理方法 (暴走監視を含む) を実行する情報 処理装置である。

【0156】なお、本実施形態では、マイクロコンピュ ータ20に混載した実施形態を示すが、これに限定され るものではなく、マイクロコンピュータ20 CPC1. PCMCIA, SCSI等のインタフェースを介して暴 走監視装置10を外部接続することも可能である。

【0157】本マイクロコンピュータ20は、具体的に 10 は、自動車に搭載された車載装置を制御するコントロー ラ(具体的には、エアコンコントローラ、エンジンコン トローラ、オーディオコントローラ、ABSコントロー う等の各種のコントローラ)を意味し、本マイクロコン ピュータ20で実行されるメインルーチンとは、エアコ ンコントローラで実行されるエアコン制御のメインルー チン、エンジン制御のメインルーチン、音響制御のメイ ンルーチン、ABS制御のメインルーチン、等の各種の コントローラ用のメインルーチンを意味する。

【0158】マイクロコンピュータ20は、未使用状態 20 にある複数のポートPrt1、…, Prtnを有し、又、未使 用状態にある複数のボートの中から任意の一のボートを 出力ポートPrt1に指定し且つ他のポートを入力ポート Prt2に設定すると同時に、信号パターンに基づいて論 理的に作成した状態信号20aをこのときの出力ポート Prt1からタイミング検出手段102に出力する制御を実 行するプロセッサ202(具体的には、CPU)を有し

【0159】本実施形態のマイクロコンピュータ20 は、メインルーチンの実行中に所定のタイミングで、後 30 述する情報処理方法のプログラムコードを実行する。 【0160】これに依り、マイクロコンピュータ20の メインルーチンにおけるポートの使用スケジュールやメ インルーチンのスループットに影響を与えることなく、 メインルーチンの実行中の所定のタイミングで、暴走監 視装置10と協調して暴走監視を実行できるようになる といった効果を奏する。

【0161】又本実施形態のマイクロコンピュータ20 は、メインルーチンの実行中の所定のタイミング毎に、 未使用状態にある複数のボートPrt1、…、Prtnの中か 40 態信号20aと信号パターンを論理的に位相比較し、と ら、前回の情報処理工程の実行時に出力ポートPrt1に 指定した用いたボートを含む任意の一のボートを新たな 出力ポートPrt1として指定して、情報処理方法のプロ グラムコードを実行することも可能である。具体的に は、メインルーチンを10回実行した後に、本実施形態 の情報処理方法を1回実行している。

【0162】これに依り、マイクロコンピュータ20上 に未使用状態にある複数のボートPrt1, …, Prtnの中 から任意の一のボートを出力ボートPrt1に指定して暴 走監視装置10に状態信号20aを出力ポートPrttか

ら送信することにより、マイクロコンピュータ20のメ インルーチンにおけるボートの使用スケジュールやメイ ンルーチンのスループットに影響を与えることなく、メ インルーチンの実行中の所定のタイミングで、暴走監視 装置10と協調して暴走監視を実行できるようになると いった効果を奏する。

【0163】更に、マイクロコンピュータ20上に未使 用状態にある複数のボート Prt1、…、 Prtnの中の他の ポートを入力ポートPrt2に設定して入力ポートPrt2に 状態信号20aを出力ポートPrtiから送信することに より、マイクロコンピュータ20のメインルーチンにお けるポートの使用スケジュールやメインルーチンのスル ープットに影響を与えることなく、メインルーチンの実 行中の所定のタイミングで、暴走監視装置10と協調し て暴走監視を実行できるようになるといった効果を奏す る.

【0164】以下の説明では、情報処理装置20に、未 使用状態にあるI/Oポートとして第1ポートPrttと 第2ポートPrt2が設けられており、更に、第1ポート Prt1が出力ポートに設定され、第2ポートPrt2が入力 ポートに設定されているを仮定する。なお、未使用状態 にあるI/Oポートとして複数のI/OポートPrt1 …, Prtnが設けられている場合は、 I/OボートPrt 1. …. Prtnの中の任意の I/Oポート Prti (但し、 1 ≦ i ≦ n) が出力ポートに設定されており、且つ 1 / O ポートPrtiを除くその他の I / OポートPrt1 …. P rti-1、Prti+1、…、Prtnが入力ポートに設定されて いればよい。

【0165】CPU202は、出力ポートPrt1から出力 された状態信号20aを入力ポートPrt2で受信すると 同時に、このときの入力ポートPrt2で受信した状態信 号20aと周波数fc(=1/T1=1/T2、図4参 照)を有するパルスパターンを論理的に位相比較し、と のときの位相比較の結果に応じて、このときの出力ボー トPrttからの状態信号20aの出力状態を停止する制 御を実行する機能を有している。

【0166】この場合、タイミング検出手段102は、 CPU202の制御に応じて、出力ポートPrt1から出力 される状態信号20aを受信し、このときの受信した状 のときの位相比較の結果に応じた位相信号を論理的に生 成することになる。

【0167】又CPU202は、イベント信号104aを 受信した際に、装置全体のイニシャライズを実行する機 能を有している。

【0168】更にCPU202は、イベント信号104a を受信した際に、出力ポートPrttのイニシャライズを 実行する機能を有している。

【0169】とこで出力ポートP巾口のイニシャライズ 50 とは、イベント信号104aを受信した際に、出力ボー

トPrttに対する入出力属性の記述状況のイニシャライ ズを実行することを意味する。

31

【0170】則ち、イベント信号104aを受信した際 に、CPU202は、出力ポートPrt1に対するポート制 御用レジスタをこのときのイベント信号 1 0 4a に応じ て、イニシャライズしてこのときの入出力属性の再設定 をこのときのボート制御用レジスタに対して実行するこ とになる。

【0171】これに依り、CPU202が出力状態を停 止制御可能な状態信号20aをタイミング検出手段10 10 2を用いて受信し、マイクロコンピュータ20の出力ポ ートPrt1の動作モード、ボート制御レジスタ状態、ボ ート回路の動作にかかる位相信号をタイミング検出手段 102を用いて論理的に生成し、イベント判定手段104 を用いてマイクロコンピュータ20の出力ポートPrt1 の動作モードの設定状態、ボート制御レジスタの動作状 態、又はボート回路の動作状態が正常であるか、暴走状 態にあるかを論理的に判断できるようになる。

【0172】則ち、ポート制御レジスタ値異常やポート 回路異常等に代表される 1/0ポート暴走状態を検出可 20 能となり、その結果、出力ポートPrtaに対するイニシ ャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を実現で きるようになるといった効果を奏する。

[0173] イベント判定手段104は、CPU202の 停止制御に応じて、状態信号20aが所定時間以上受信 されないと論理的に判定した際にイベント信号104a を論理的に生成することになる。

[0174] 具体的には、イベント判定手段104は、 図4に示すように、CPU202の停止制御に応じて、 判定した際に、このときの停止制御の検出から所定時間 (図4に示すT3) だけ遅延してイベント信号104aを 論理的に生成することになる。

【0175】これに依り、状態信号20aが所定時間以 上受信されないような状態、則ち、CPU202の暴走 やプログラムの無限ループ等に代表される情報処理装置 20の暴走状態、又はポート制御レジスタ値異常やポー ト回路異常等に代表される 1/〇ポート暴走状態をイベ ント判定手段104が検知できるようになるといった効 果を奏する。

【0176】以上説明したように、本実施形態に依れ は、マイクロコンピュータ20上に未使用状態にある複 数のポートPrt1, …, Prtnの中から任意の一のポート を出力ポートPrt1に指定して暴走監視装置10に状態 信号20aを出力ポートPrttから送信することによ り、マイクロコンピュータ20のメインルーチンにおけ るポートの使用スケジュールやメインルーチンのスルー プットに影響を与えることなく、暴走監視装置10と協 調して暴走監視を実行できるようになるといった効果を 奏する。

【0177】更に、マイクロコンピュータ20上に未使 用状態にある複数のポートPrt1、…、Prtnの中の他の ポートを入力ポートPrt2に設定して入力ポートPrt2に 状態信号20aを出力ポートPrtiから送信することに より、マイクロコンピュータ20のメインルーチンにお けるポートの使用スケジュールやメインルーチンのスル ープットに影響を与えることなく、暴走監視装置10と 協調して暴走監視を実行できるようになるといった効果 を奏する。

【0178】又マイクロコンピュータ20の動作状態に かかる位相信号をタイミング検出手段102を用いて論 理的に生成し、イベント判定手段104における任意の パターンを設定可能な信号パターンとの比較判定を用い てマイクロコンピュータ20の動作状態が正常である か、暴走状態にあるかを正確に且つ再現性良く論理的に 判断できるようになる。

【0179】則ち、マイクロコンピュータ20のプログ ラム処理に異常が発生して出力ポートPrt1から正常な ボート出力信号が検出されないような暴走状態(CPU 202の暴走やプログラムの無限ループ等に代表される マイクロコンピュータ20の暴走状態)を検出可能とな り、その結果、マイクロコンピュータ20に対するイニ シャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を実現 できるようになるといった効果を奏する。

【0180】更に、マイクロコンピュータ20の出力ポー ートPrt1の動作モード、ポート制御レジスタ状態、ポ ート回路の動作にかかる位相信号をタイミング検出手段 102を用いて論理的に生成し、イベント判定手段104 を用いてマイクロコンピュータ20の出力ポートPrt1 状態信号20aが所定時間以上受信されないと論理的に 30 の動作モードの設定状態、ポート制御レジスタの動作状 態、又はポート回路の動作状態が正常であるか、暴走状 態にあるかを論理的に判断できるようになる。

> 【0181】則ち、ポート制御レジスタ値異常やポート 回路異常等に代表される I / Oポート暴走状態を検出可 能となり、その結果、出力ポートPrt1に対するイニシ ャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を実現で きるようになるといった効果を奏する。

> 【0182】続いて、情報処理装置20で実行される情 報処理方法の実施形態を説明する。

【0183】図2は、図1のマイクロコンピュータ20 40 が実行する情報処理方法を説明するためのフローチャー トである。なお、暴走監視装置の実施形態、暴走監視方 法の実施形態又はマイクロコンピュータの実施形態にお いて既に記述したものと同一の部分については、同一符 号を付し、重複した説明は省略する。

【0184】情報処理方法は、図2に示すように、マイ クロコンピュータ20の動作中における暴走状態の発生 を監視し(ステップS3-1)、暴走状態の発生を検出 した際に (ステップS3-1の[有])、この暴走状態 50 からマイクロコンピュータ20を速やかに且つ確実に復 帰させる制御を実行する方法であって、前述の暴走監視 方法を実行する工程に加えて、情報処理工程(ステップ S5)を有しており、前述のマイクロコンピュータ20 が実行可能なプログラムコードに依って記述されてい

【0185】なお、この様なプログラムコードは、マイ クロコンピュータ20に搭載されている前述のプログラ ム記憶用のROMに記憶されていてもよいし、フロッピ ディスクに記録された状態で暴走監視装置 10 に設けら れたフロッピドライブを介して演算記憶用のRAMにロ 10 ードできるようにしてもよい。この場合、プロセッサ は、RAM又はROMに保持されているプログラムコー ドを実行することに依り、暴走監視機能を実行できる。 【0186】本マイクロコンピュータ20で実行される メインルーチン(ステップS1→ステップS2→ステッ プS3→ステップS4→ステップS3又はステップS 6) とは、エアコンコントローラで実行されるエアコン 制御のメインルーチン、エンジン制御のメインルーチ ン、音響制御のメインルーチン、ABS制御のメインル 意味する。

【0187】本情報処理方法のプログラムコード(ステ ップS5)は、メインルーチンの実行中に所定のタイミ ング (ステップS3-1) で、マイクロコンピュータ2 0に依って実行される。

【0188】これに依り、マイクロコンピュータ20の メインルーチンにおけるボートの使用スケジュールやメ インルーチンのスループットに影響を与えることなく、 メインルーチンの実行中の所定のタイミングで、暴走監 視装置10と協調して暴走監視を実行できるようになる 30 2)を有するバルスパターンである。 といった効果を奏する。

【0189】又本情報処理方法のプログラムコード(ス テップS5)を、メインルーチンの実行中の所定のタイ ミング (ステップS3-1)毎に、未使用状態にある複 数のポートPrt1、…, Prtnの中から、前回の情報処理 工程の実行時に出力ポートPrt1に指定した用いたポー トを含む任意の一のポートを新たな出力ポートPrt1と して指定して実行することも可能である。具体的には、 メインルーチンを10回実行した後に(則ち、10回の ループ処理を実行した後に)、本実施形態の情報処理方 40 法(ステップS5)を1回実行している。

【0190】これに依り、マイクロコンピュータ20上 に未使用状態にある複数のボートPrt1、…、Prtnの中 から任意の一のポートを出力ポートPrtiに指定して暴 走監視装置10に状態信号20aを出力ボートPrttか 5送信することにより、マイクロコンピュータ20のメ インルーチンにおけるボートの使用スケジュールやメイ ンルーチンのスループットに影響を与えることなく、メ インルーチンの実行中の所定のタイミングで、暴走監視 いった効果を奏する。

【0191】更に、マイクロコンピュータ20上に未使 用状態にある複数のポートPrt1、…、Prtnの中の他の ポートを入力ポート Prt2に設定して入力ポート Prt2に 状態信号20aを出力ポートPrt1から送信することに より、マイクロコンピュータ20のメインルーチンにお けるポートの使用スケジュールやメインルーチンのスル ープットに影響を与えることなく、メインルーチンの実 行中の所定のタイミングで、暴走監視装置10と協調し て暴走監視を実行できるようになるといった効果を奏す

【0192】図3は、図2の情報処理方法において情報 処理装置20が実行する暴走検出処理を説明するための フローチャートである。

【0193】図3に示す情報処理方法(ステップS5) は、マイクロコンピュータ20が、未使用状態にある複 数のポートPrt1、…、Prtnの中から任意の一のポート を出力ポートPrtiに指定し(ステップP33又はステ ップP213)、且つ他のボートを入力ボートPrt2に ーチン、等の各種のコントローラ用のメインルーチンを 20 設定する工程(ステップP32又はステップP212) と、前工程に続いて、ディジタルパルスパターンに基づ いて論理的に作成した状態信号20aをこのときの出力 ポートPrtiからタイミング検出処理工程に出力する制 御を実行する工程(ステップP5、ステップP23又は ステップP214)を含んでいる。メインルーチンの実 行中の所定のタイミング毎に実行される情報処理工程を 有している点に特徴がある。

> 【0194】 ととで、ディジタルパルスパターンは所定 のパルスパターン又は周波数fc(=1/T1=1/T

> 【0195】マイクロコンピュータ20が実行する情報 処理工程は、出力ポートPrttから出力された状態信号 20aを入力ポートPrt2で受信する工程と、前工程に 続いて、このときの入力ポートPrt2で受信した状態信 号20 a とディジタルパルスパターンを論理的に位相比 較し (ステップP2のY→ステップP3のY→ステップ P4、ステップP2のY→ステップP3のN→ステップ P31、ステップP2のN→ステップP21のY→ステ ップP22、又はステップP2のN→ステップP21の N→ステップP211)、このときの位相比較の結果に 応じて、このときの出力ポートPrttからの状態信号2 0 a の出力状態を停止する制御を実行する工程 (ステッ プP4のN→ステップP7→ステップP8、ステップP 31のN→ステップP7→ステップP8、ステップP2 2のN→ステップP7→ステップP8、又はステップP 211のN→ステップP7→ステップP8)を含んでい る.

【0196】暴走監視装置10が実行するタイミング検 出処理工程は、情報処理工程の実行中の所定のタイミン 装置10と協調して暴走監視を実行できるようになると 50 グ毎に、情報処理工程の制御に応じて出力ポートPrtl

から出力される状態信号20aを受信し、このときの受信した状態信号20aとディジタルバルスパターンを論理的に位相比較し、このときの位相比較の結果に応じた位相信号を論理的に生成する工程を含んでいる。

【0197】暴走監視装置10が実行するイベント判定処理工程は、情報処理工程の停止制御に応じて状態信号20aが所定時間(則ち、図4に示すT3)以上受信されないと論理的に判定した際に、このときの停止制御の検出から所定時間(則ち、図4に示すT3)遅延してイベント信号104aを論理的に生成する工程を含んでいる。

【0198】又情報処理工程は、イベント信号104a を受信した際に、情報処理装置20の全体のイニシャラ イズを実行する工程を含んでいる。

【0199】又情報処理工程は、マイクロコンピュータ20が、イベント信号104aを受信した際に、出力ポートPrt1に対するポート制御用レジスタをこのときのイベント信号104aに応じてイニシャライズしてこのときの入出力属性の再設定を、このときのポート制御用レジスタに対して実行する。本実施形態では、イニシャ20ライズの処理を図2に示す初期設定のルーチンプログラム(ステップS2)を実行することにより実現することが、ソフトウェアコストの点から望ましい。

[0200]情報処理工程は、復帰処理工程(ステップ P6)の実行によって、プログラム制御がステップS4 のループ処理判定工程に移される。

## [0201]

【発明の効果】請求項1に記載の発明に依れば、情報処理装置の動作状態にかかる位相信号をタイミング検出手段を用いて生成し、イベント判定手段における任意のバ 30 ターンを設定可能な信号パターンとの比較判定を用いて情報処理装置の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを正確に且つ再現性良く判断できるようになる。

【0202】則ち、情報処理装置のプログラム処理に異常が発生して出力ポートから正常なポート出力信号が検出されないような暴走状態を検出可能となり、その結果、情報処理装置に対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を実現できるようになるといった効果を奏する。

【0203】更に、情報処理装置の出力ボートの動作モ 40 ード、ボート制御レジスタ状態、ボート回路の動作にかかる位相信号をタイミング検出手段を用いて生成し、イベント判定手段を用いて情報処理装置の出力ボートの動作モードの設定状態、ボート制御レジスタの動作状態、又はボート回路の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを判断できるようになる。

【0204】則ち、ボート制御レジスタ値異常やボート 理を用いて検出可能となり、その転回路異常等に代表される I / Oボート暴走状態を検出可 対するイニシャライズ処理を強制的能となり、その結果、出力ボートに対するイニシャライ 機能を高精度のディジタル演算処理 ズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を実現できるよ 50 ようになるといった効果を奏する。

うになるといった効果を奏する。

【0205】請求項2に記載の発明に依れば、請求項1 に記載の効果に加えて、情報処理装置の動作状態にかかるディジタル位相信号をタイミング検出手段を用いて生成し、イベント判定手段における任意のパターンを設定可能でディジタル演算処理が容易なパルスパターンとのディジタル位相比較判定を用いて情報処理装置の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを正確に且つ再現性良く判断できるようになる。

【0206】則ち、情報処理装置のプログラム処理に異常が発生して出力ポートから正常なポート出力信号が検出されないような暴走状態をディジタル演算処理を用いて検出可能となり、その結果、情報処理装置に対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能をディジタル演算処理を用いて実現できるようになるといった効果を奏する。

【0207】更に、情報処理装置の出力ポートの動作モード、ポート制御レジスタ状態、ポート回路の動作にかかるディジタル位相信号をタイミング検出手段を用いて生成し、イベント判定手段を用いて情報処理装置の出力ポートの動作モードの設定状態、ポート制御レジスタの動作状態、又はポート回路の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかをディジタル演算処理を用いて判断できるようになる。

【0208】則ち、ポート制御レジスタ値異常やポート回路異常等に代表される I / Oボート暴走状態をディジタル演算処理を用いて検出可能となり、その結果、出力ポートに対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能をディジタル演算処理を用いて実現できるようになるといった効果を奏する。

【0209】請求項3に記載の発明に依れば、請求項1 に記載の効果に加えて、バルスバターンの周波数を一の周波数に固定することによって、バルスバターンに重畳する位相情報の位相精度を向上させることができるようになるといった効果を奏する。

【0210】 この結果、情報処理装置の動作状態にかかる高精度のディジタル位相信号をタイミング検出手段を用いて生成し、イベント判定手段における任意のパターンを設定可能で高精度のディジタル演算処理が容易な一の周波数を有するパルスパターンとの高精度のディジタル位相比較判定を用いて情報処理装置の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを正確に且つ再現性良く判断できるようになる。

【0211】則ち、情報処理装置のプログラム処理に異常が発生して出力ボートから正常なボート出力信号が検出されないような暴走状態を高精度のディジタル演算処理を用いて検出可能となり、その結果、情報処理装置に対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を高精度のディジタル演算処理を用いて実現できるとうになるといった効果を奏する

【0212】更に、情報処理装置の出力ポートの動作モ ード、ボート制御レジスタ状態、ボート回路の動作にか かる髙精度のディジタル位相信号をタイミング検出手段 を用いて生成し、イベント判定手段を用いて情報処理装 置の出力ポートの動作モードの設定状態、ポート制御レ ジスタの動作状態、又はポート回路の動作状態が正常で あるか、暴走状態にあるかを髙精度のディジタル演算処 理を用いて判断できるようになる。

37

【0213】則ち、ポート制御レジスタ値異常やポート 回路異常等に代表される!/Oボート暴走状態を高精度 10 のディジタル演算処理を用いて検出可能となり、その結 果、出力ポートに対するイニシャライズ処理を強制的に 実行する暴走監視機能を髙精度のディジタル演算処理を 用いて実現できるようになるといった効果を奏する。

【0214】請求項4に記載の発明に依れば、請求項1 に記載の効果に加えて、状態信号が所定時間以上受信さ れないような状態、則ち、プロセッサの暴走やプログラ ムの無限ループ等に代表される情報処理装置暴走状態、 又はポート制御レジスタ値異常やポート回路異常等に代 表される I / Oポート 暴走状態をイベント判定手段が検 20 知できるようになるといった効果を奏する。

1

:

【0215】この結果、情報処理装置のプログラム処理 に異常が発生して出力ポートから正常なポート出力信号 が検出されないような暴走状態を髙精度のディジタル演 算処理を用いて検出可能となり、その結果、情報処理装 置に対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走 監視機能を高精度のディジタル演算処理を用いて実現で きるようになるといった効果を奏する。

【0216】更に、ポート制御レジスタ値異常やポート 回路異常等に代表される I/Oポート 暴走状態を高精度 30 のディジタル演算処理を用いて検出可能となり、その結 果、出力ポートに対するイニシャライズ処理を強制的に 実行する暴走監視機能を髙精度のディジタル演算処理を 用いて実現できるようになるといった効果を奏する。

【0217】請求項5に記載の発明に依れば、請求項3 又は4に記載の効果に加えて、パルスパターンの周波数 を一の周波数に固定することによって、パルスパターン に重畳する位相情報の位相精度を向上させることができ るようになるといった効果を奏する。

る高精度のディジタル位相信号をタイミング検出手段を 用いて生成し、イベント判定手段における任意のパター ンを設定可能で高精度のディジタル演算処理が容易なー の周波数を有するパルスパターンとの髙精度のディジタ ル位相比較判定を用いて情報処理装置の動作状態が正常 であるか、暴走状態にあるかを正確に且つ再現性良く判 断できるようになる。

【0219】則ち、情報処理装置のプログラム処理に異 常が発生して出力ポートから正常なポート出力信号が検 出されないような暴走状態を髙精度のディジタル演算処 50

理を用いて検出可能となり、その結果、情報処理装置に 対するリセット処理を強制的に実行する暴走監視機能を 髙精度のディジタル演算処理を用いて実現できるように なるといった効果を奏する。

【0220】請求項6に記載の発明に依れば、請求項3 又は4 に記載の効果に加えて、情報処理装置の出力ボー トの動作モード、ポート制御レジスタ状態、ポート回路 の動作にかかる高精度のディジタル位相信号をタイミン グ検出手段を用いて生成し、イベント判定手段を用いて 情報処理装置の出力ポートの動作モードの設定状態、ポ ート制御レジスタの動作状態、又はポート回路の動作状 態が正常であるか、暴走状態にあるかを髙精度のディジ タル演算処理を用いて判断できるようになる。

【0221】則ち、ポート制御レジスタ値異常やポート 回路異常等に代表される1/0ポート暴走状態を高精度 のディジタル演算処理を用いて検出可能となり、その結 果、出力ポートに対するリセット処理を強制的に実行す る暴走監視機能を髙精度のディジタル演算処理を用いて 実現できるようになるといった効果を奏する。

【0222】請求項7に記載の発明に依れば、請求項5 又は6に記載の効果に加えて、情報処理装置の出力ボー トの動作モード、ポート制御レジスタ状態、ポート回路 の動作にかかる高精度のディジタル位相信号をタイミン グ検出手段を用いて生成し、イベント判定手段を用いて 情報処理装置の出力ポートの入出力属性の記述状況にか かる出力ポートの動作モードの設定状態、ポート制御レ ジスタの動作状態、又はポート回路の動作状態が正常で あるか、暴走状態にあるかを髙精度のディジタル演算処 理を用いて判断できるようになる。

【0223】則ち、ポート制御レジスタ値異常やポート 回路異常等に代表される1/0ポート暴走状態を髙精度 のディジタル演算処理を用いて検出可能となり、その結 果、出力ポートに対するイニシャライズ処理を強制的に 実行する暴走監視機能を髙精度のディジタル演算処理を 用いて実現できるようになるといった効果を奏する。

【0224】請求項8に記載の発明に依れば、請求項7 に記載の効果に加えて、情報処理装置の出力ポートの動 作モード、ボート制御レジスタ状態、ボート回路の動作 にかかる高精度のディジタル位相信号をタイミング検出 【0218】この結果、情報処理装置の動作状態にかか 40 手段を用いて生成し、イベント判定手段を用いて情報処 理装置の出力ポートの入出力属性の記述状況にかかる出 カポートの動作モードの設定状態、ポート制御レジスタ の動作状態、又はポート回路の動作状態が正常である か、暴走状態にあるかを、出力ポートの入出力属性の記 述状況を用いた髙精度のディジタル演算処理に依り詳細 に判断できるようになる。

> 【0225】則ち、ポート制御レジスタ値異常やポート 回路異常等に代表される「/〇ポート暴走状態を、出力 ポートの入出力属性の記述状況を用いた高精度のディジ タル演算処理に依り詳細に検出可能となり、その結果。

出力ポートに対するイニシャライズ処理を強制的に実行 する暴走監視機能を高精度のディジタル演算処理を用い て実現できるようになるといった効果を奏する。

【0226】請求項9に記載の発明に依れば、請求項1 に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0227】請求項10に記載の発明に依れば、請求項2に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0228】請求項11に記載の発明に依れば、請求項3に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0229】請求項12に記載の発明に依れば、請求項 10 4に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0230】請求項13に記載の発明に依れば、請求項5に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0231】請求項14に記載の発明に依れば、請求項6に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0232】請求項15に記載の発明に依れば、請求項7に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0233】請求項16に記載の発明に依れば、請求項8に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0234】請求項17に記載の発明に依れば、請求項 20 1乃至4のいずれか一項に記載の効果に加えて、マイクロコンピュータ上に未使用状態にある複数のボートの中から任意の一のボートを前記出力ボートに指定して暴走監視装置に状態信号を出力ボートから送信することにより、マイクロコンピュータのメインルーチンにおけるボートの使用スケジュールやメインルーチンのスルーブットに影響を与えることなく、暴走監視装置と協調して暴走監視を実行できるようになるといった効果を奏する。

【0235】更に、マイクロコンピュータ上に未使用状態にある複数のボートの中の他のボートを入力ボートに 30設定して入力ボートに状態信号を出力ボートから送信することにより、マイクロコンピュータのメインルーチンにおけるボートの使用スケジュールやメインルーチンのスループットに影響を与えることなく、暴走監視装置と協調して暴走監視を実行できるようになるといった効果を奏する。

【0236】又マイクロコンピュータの動作状態にかかる位相信号をタイミング検出手段を用いて生成し、イベント判定手段における任意のパターンを設定可能な信号パターンとの比較判定を用いてマイクロコンピュータの 40動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを正確に且つ再現性良く判断できるようになる。

【0237】則ち、マイクロコンピュータのプログラム処理に異常が発生して出力ポートから正常なポート出力信号が検出されないような暴走状態(具体的には、プロセッサの暴走やプログラムの無限ループ等に代表されるマイクロコンピュータ暴走状態)を検出可能となり、その結果、マイクロコンピュータに対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を実現できるようになるといった効果を奏する。

【0238】更に、マイクロコンピュータの出力ボートの動作モード、ボート制御レジスタ状態、ボート回路の動作にかかる位相信号をタイミング検出手段を用いて生成し、イベント判定手段を用いてマイクロコンピュータの出力ボートの動作モードの設定状態、ボート制御レジスタの動作状態、又はボート回路の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを判断できるようになる。

【0239】則ち、ボート制御レジスタ値異常やボート 回路異常等に代表される I / Oボート暴走状態を検出可能となり、その結果、出力ボートに対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を実現できるようになるといった効果を奏する。

【0240】請求項18に記載の発明に依れば、請求項17に記載の効果に加えて、プロセッサが出力状態を変更制御可能な状態信号をタイミング検出手段を用いて受信し、マイクロコンピュータの出力ボートの動作モード、ボート制御レジスタ状態、ボート回路の動作にかかる位相信号をタイミング検出手段を用いて生成し、イベント判定手段を用いてマイクロコンピュータの出力ボートの動作モードの設定状態、ボート制御レジスタの動作状態、又はボート回路の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを判断できるようになる。

【0241】則ち、ボート制御レジスタ値異常やボート回路異常等に代表される I / Oボート暴走状態を検出可能となり、その結果、出力ボートに対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を実現できるようになるといった効果を奏する。

【0242】請求項19に記載の発明に依れば、請求項17に記載の効果に加えて、プロセッサが出力状態を停止制御可能な状態信号をタイミング検出手段を用いて受信し、マイクロコンピュータの出力ボートの動作モード、ボート制御レジスタ状態、ボート回路の動作にかかる位相信号をタイミング検出手段を用いて生成し、イベント判定手段を用いてマイクロコンピュータの出力ボートの動作モードの設定状態、ボート制御レジスタの動作状態、又はボート回路の動作状態が正常であるか、暴走状態にあるかを判断できるようになる。

【0243】則ち、ボート制御レジスタ値異常やボート 回路異常等に代表される I / Oボート暴走状態を検出可 能となり、その結果、出力ボートに対するイニシャライ ズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を実現できるよ うになるといった効果を奏する。

【0244】請求項20に記載の発明に依れば、請求項2又は3に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0245】請求項21に記載の発明に依れば、請求項19又は20に記載の効果に加えて、状態信号が所定時間以上受信されないような状態、則ち、プロセッサの暴走やプログラムの無限ループ等に代表される情報処理装置暴走状態、又はポート制御レジスタ値異常やポート回50 路異常等に代表される1/Oポート暴走状態をイベント

判定手段が検知できるようになるといった効果を**奏する**。

(0246) この結果、停止制御の検出から所定時間だけ遅延して生成されるイベント信号を用いて、情報処理装置のプログラム処理に異常が発生して出力ポートから正常なポート出力信号が検出されないような暴走状態を検出可能となり、その結果、情報処理装置に対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を高精度のディジタル演算処理を用いて実現できるようになるといった効果を奏する。

【0247】更に、ボート制御レジスタ値異常やボート回路異常等に代表される I / Oボート暴走状態を高精度のディジタル演算処理を用いて検出可能となり、その結果、出力ボートに対するイニシャライズ処理を強制的に実行する暴走監視機能を高精度のディジタル演算処理を用いて実現できるようになるといった効果を奏する。

【0248】請求項22に記載の発明に依れば、請求項5に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0249】請求項23に記載の発明に依れば、請求項6に記載の効果と同様の効果を奏する。

[0250] 請求項24に記載の発明に依れば、請求項7に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0251】請求項25に記載の発明に依れば、請求項8に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0252】請求項26に記載の発明に依れば、請求項17に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0253】請求項27に記載の発明に依れば、請求項 18に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0254】請求項28に記載の発明に依れば、請求項19に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0255】請求項29に記載の発明に依れば、請求項20に記載の効果と同様の効果を奏する。

[0256]請求項30に記載の発明に依れば、請求項21に記載の効果と同様の効果を奏する。

[0257] 請求項31に記載の発明に依れば、請求項5に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0258】請求項32に記載の発明に依れば、請求項6に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0259】請求項33に記載の発明に依れば、請求項7に記載の効果と同様の効果を奏する。

【0260】請求項34に記載の発明に依れば、請求項8に記載の効果と同様の効果を奏する。

[0261] 請求項35に記載の発明に依れば、請求項33に記載の効果に加えて、マイクロコンピュータのメインルーチンにおけるボートの使用スケジュールやメインルーチンのスループットに影響を与えることなく、メインルーチンの実行中の所定のタイミングで、暴走監視

装置と協調して暴走監視を実行できるようになるといった効果を奏する。

[0262] 請求項36に記載の発明に依れば、請求項26乃至35のいずれか一項に記載の効果に加えて、マイクロコンピュータ上に未使用状態にある複数のボートの中から任意の一のボートを前記出力ボートに指定して暴走監視装置に状態信号を出力ボートから送信することにより、マイクロコンピュータのメインルーチンのスループットに影響を与えることなく、メインルーチンの実行中の所定のタイミングで、暴走監視装置と協調して暴走監視を実行できるようになるといった効果を奏する。

【0263】更に、マイクロコンピュータ上に未使用状態にある複数のポートの中の他のポートを入力ポートに設定して入力ポートに状態信号を出力ポートから送信することにより、マイクロコンピュータのメインルーチンにおけるポートの使用スケジュールやメインルーチンのスループットに影響を与えることなく、メインルーチンの実行中の所定のタイミングで、暴走監視装置と協調して暴走監視を実行できるようになるといった効果を奏する。

#### 【図面の簡単な説明】

20

【図1】本発明の暴走監視装置、及びこれを用いたマイクロコンピュータの実施形態を説明するための機能ブロック図である。

【図2】図1のマイクロコンピュータが実行する情報処理方法を説明するためのフローチャートである。

【図3】図2の情報処理方法においてマイクロコンピュータが実行する暴走検出処理を説明するためのフローチ30 ャートである。

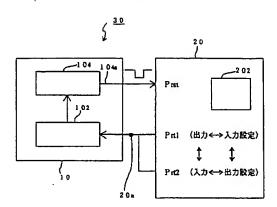
【図4】図2の情報処理方法が実行される際のイベント 信号及び状態信号のタイミングチャートである。

【図5】暴走監視機能を有する従来のマイクロコンピュータを説明するための機能ブロック図である。

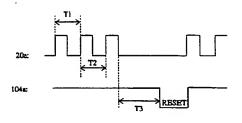
【図6】図5の情報処理方法が実行される際のポート出力信号及びリセット信号のタイミングチャートである。 【符号の説明】

- 10 暴走監視装置(ウォッチ・ドッグ・タイマ)
- 102 タイミング検出手段
- 0 104 イベント判定手段
  - 104a イベント信号(リセット信号)
  - 20 マイクロコンピュータ
  - 20a 状態信号
  - 202 プロセッサ (CPU)
  - Prt1 第1ポート
  - Prt2 第2ポート
  - Prst リセット鑑子

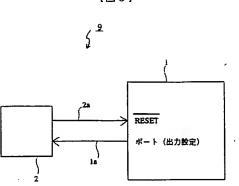




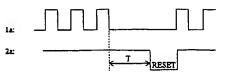
# [図4]



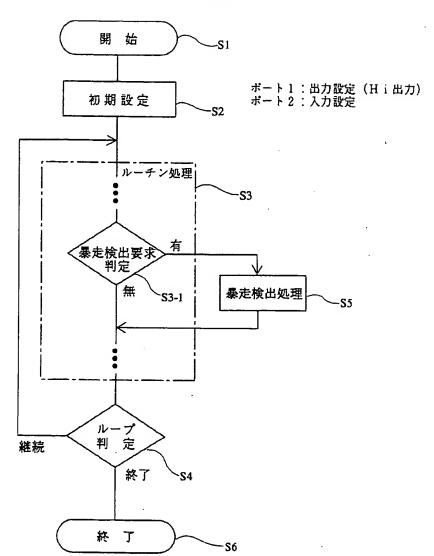
【図5】



(図6)



[図2]



【図3】

